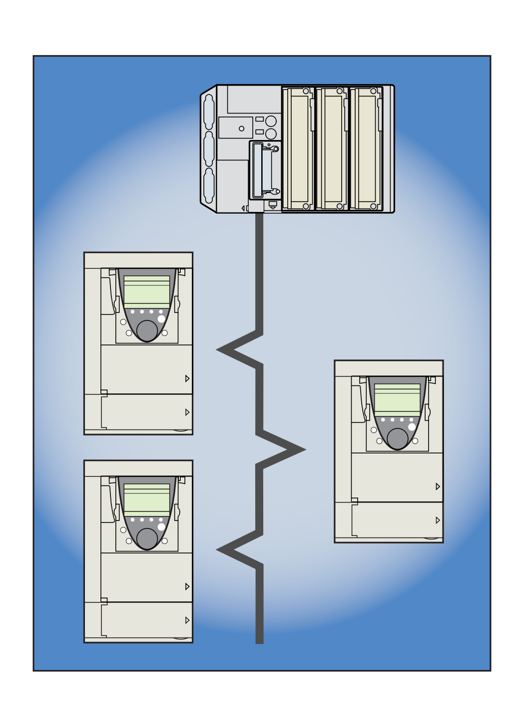
Altivar 71

用户手册

通信参数







目录

目录

文档结构

安装手册

本手册将介绍：

- 如何组装变频器
- 如何连接变频器

编程手册

本手册将介绍：

- 功能
- 参数
- 如何使用变频器显示终端 (整体式显示终端和图形显示终端)

通信参数手册

本手册将介绍：

- 变频器参数，带有针对通过总线或通信网络应用的特定信息
- 特定于通信 (状态表) 的工作模式
- 通信与本地控制之间的交互

Modbus、CANopen、Etherne、Profibus、INTERBUS、Uni-Telway、FIPIO Modbus Plus, 和 DeviceNet 手册

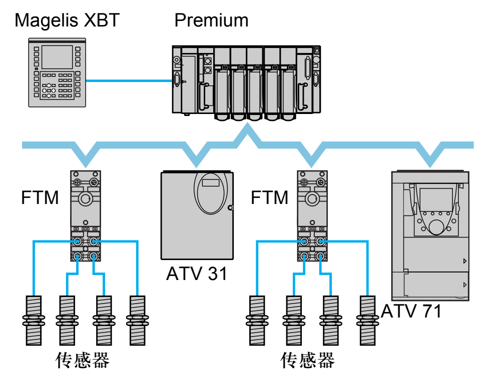
这些手册将介绍：

- 装配
- 与总线或网络的连接
- 诊断
- 通过集成的显示终端或图形显示终端对通信专用参数进行配置

手册中将详细介绍通信协议服务。

Altivar 58/58F 替换手册

本手册将介绍 Altivar 71 与 Altivar 58/58F 之间的差别。
它将介绍如何替换 Altivar 58 或 58F，包括如何更换以总线或网络进行通信的变频器。



CANopen 总线配置举例

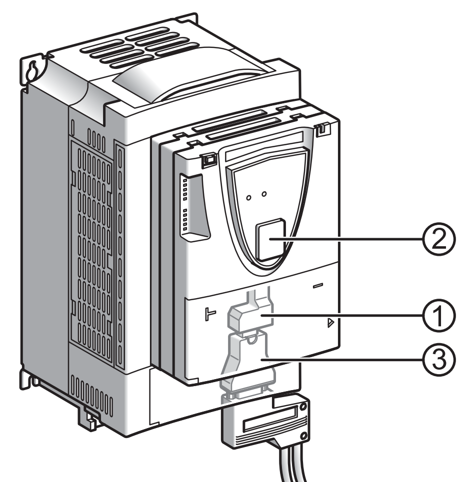
Altivar 71 变频器已设计为能够满足工业通信设备环境中可能遇到的所有配置要求。

它标配 Modbus 和 CANopen 通信协议。

集成的两个通信端口可以实现对 Modbus 协议的直接访问：
- 一个 RJ45 Modbus 连接端口 ②，位于变频器前面板上，用于连接：
  - 远程图形显示终端
  - Magelis 工业用人机交互 (HMI) 终端
  - PowerSuite 软件包
- 一个 RJ45 Modbus 网络端口 ①，位于变频器的控制端子上，它专门用于 PLC 或其他类型控制器的控制和信号传输。它也可以用来连接显示终端或 PowerSuite 软件包。

由 Modbus 网络端口可通过 CANopen 适配器 ③ (1) 来访问 CANopen 协议。

Altivar 71 也可以通过使用以下一种通信用选件卡而被连接至其他网络和工业通信总线：
- 以太网 TCP/IP
- Modbus/Uni-Telway。该卡可实现对附加功能的使用，这些附加功能是对集成端口功能的补充：Modbus ASCII 和 4 线制 RS 485
- Fipio
- Modbus Plus
- Profibus DP
- DeviceNet
- INTERBUS



控制部分可以被单独供电，从而使通信 (检测、诊断) 在动力电源部分故障时也可以得到保持。

Altivar 58 和 Altivar 58F 变频器的主要通信功能与 Altivar 71 兼容 (2)：
- 连接
- 通信服务
- 变频器反应 (配置)
- 控制和检测参数
- 基本调整参数

PowerSuite 软件包支持从 Altivar 58 和 Altivar 58F 变频器向 Altivar 71 进行配置的传输。

(1) 如果安装了 CANopen 适配器，Modbus 在网络端口 ① 上将不可用。

(2) 请参考 CD-ROM 光盘上所提供的 ATV 58(F)/ATV 71 替换手册。

介绍

变频器的所有功能均可通过网络访问：
- 控制
- 检测
- 调整
- 配置

如果变频器上安装有 “Controller Inside”内置控制器卡，则可通过集成 Modbus 端口或以太网选件卡访问其变量 (%MW 等)。

速度 / 力矩命令和给定可以来自不同的渠道：
- I/O 端子
- 通信网络
- “Controller Inside”内置控制器卡
- 远程图形显示终端
- PowerSuite 软件包 (用于试运行和维护)

Altivar 71 的高级功能允许根据应用要求对这些变频器控制源的切换进行管理。

周期性通信变量的定义可通过以下方式选择：
- 网络配置软件 (Sycon 等)
- Altivar 71 的通信扫描器功能

除 DeviceNet 之外，不管何种网络类型，对 Altivar 71 可通过以下方式控制：
- 根据 Drivecom 配置 (CANopen CiA DSP 402)
- 根据 I/O 配置，这种情况下的控制与通过 I/O 端子控制一样直接而灵活。

DeviceNet 卡支持 ODVA 标准配置。

对通信的检测根据不同的协议有不同的标准。不管协议类型如何，变频器对通信故障的反应均可配置：
- 变频器故障包括：自由停车、斜坡停车、快速停车或制动停车
- 无变频器故障停车
- 保持最近一次接收到的命令
- 以当前速度后退
- 忽略故障

来自 CANopen 总线的命令与来自变频器端子的输入具有相同的优先级。这样就可以通过 CANopen 适配器在网络端口上获得非常好的响应时间。

符号

参数描述

标识

一个参数由以下多种字符串来描述：
- 代码：最多 4 个字符。该代码可以从集成式七段显示数码管上直接读取 (如：brt， tLIG)
- 名称：以普通文本给出的说明 (由 PowerSuite 软件包使用)
- 终端名：以方括号标明的字符串，用于图形显示终端 **[Gen. torque lim]**

地址

有 4 种用于指定参数地址的格式：
- 逻辑地址：以十进制或十六进制表示，用于 Modbus、以太网 TCI/IP、 Fipio、 Profibus DP 协议
- CANopen 索引号：十六进制的 Index/subindex 格式
- Interbus-S 索引号：十六进制的 Index/subindex 格式
- DeviceNet 路径：Class / Instance / attribute 格式，十六进制

读 / 写类型

- R：只读
- R/W：可读可写
- R/WS：可读可写，但只有当电机静止时才能写

数据类型

- WORD (位寄存器)：每一位代表一项命令、检测或配置信息的字
- WORD (列表)：每个值代表一个可用的配置或状态选项的字
- INT：有符号整型数
- UINT：无符号整型数
- DINT：有符号双精度整型数
- UDINT：无符号双精度整型数

格式

十六进制数值书写如下：16#●●●●。

变频器终端显示

出现在远程图形显示终端上的菜单以方括号表示。
例：**[1.9 COMMUNICATION]**。
出现在集成式七段显示终端上的菜单都以一个短线结束，包含在圆括号内。
例：(COM-)。

出现在远程图形显示终端上的参数名以方括号表示。
例：**[FALLBACK SPEED]**。
出现在集成式七段显示终端上的参数代码包含在圆括号内。
例：(LFF)。

配置文件

什么是配置文件?

有 3 种类型的配置文件：
- 通信配置文件
- 功能配置文件
- 应用配置文件

通信配置文件

通信配置文件用以描述总线或网络的特性：
- 电缆
- 连接器
- 电气特性
- 访问协议
- 寻址系统
- 周期交换服务
- 消息服务
- ...

通信配置文件对于某一类网络 (Fipio、 Profibus DP 等) 是唯一的，并由多种类型的设备使用。

功能配置文件

功能配置文件用以描述一类设备的行为。它会定义：
- 功能
- 参数 (名称、格式、单位、类型等)
- 周期性 I/O 变量
- 状态表
- ...

功能配置文件通用于一个设备族的所有成员 (变频器、编码器、 I/O 模块、显示器等)。
理想情况下，功能配置文件应与网络无关，但现实中不是这样。它们可以标识通用或类似的组件。就变频器而言，主要的配置文件有：
- DRIVECOM (INTERBUS)
- DSP402 (CANopen)
- PROFIDRIVE (Profibus)
- ODVA (DeviceNet)

自 1991 年起已可以使用 DRIVECOM。
DSP402 “用于变频器和运动控制的设备配置文件”代表着该类标准发展的未来，由 Can In Automation 发布。

应用配置文件

应用配置文件全文都在定义由某个机器上各种设备提供的服务。例如：“CiA DSP 417-2 V 1.01 part 2 CANopen application profile for lift control systems - virtual device definitions”(CiA DSP 417-2 V 1.01 第 2 部分用于提升控制系统的 CANopen 应用配置文件 - 虚拟设备定义)。

互换性

通信和功能配置文件的目的是实现网络连接设备的互换性。
尽管这一目的并不总能达到，配置文件还是促进了自由竞争。

Altivar 71 支持的功能配置文件

输入 / 输出 (I/O) 配置文件

使用 I/O 配置文件简化 PLC 编程。

I/O 配置文件通常用于控制端子和显示终端。 Altivar 71 还支持其用于网络控制。

运行命令发出后，变频器会立即启动。
控制字的 16 个位可被定义为某一项功能或端子输入。

本配置文件可被开发为通过以下方式对变频器进行实时控制：
- 端子
- Modbus 控制字
- CANopen 控制字
- 网卡控制字
- “Controller Inside” (内置控制器) 控制字

I/O 配置文件由变频器自身支持，即而会被所有通信端口支持 (包括集成式 Modbus、CANopen 和以太网、Fipio、ModbusPlus、Modbus、Uni-Telway、 Profibus DP、 DeviceNet 和 INTERBUS 通信卡)。

DSP402 配置文件

变频器仅在某一组命令序列后启动。
控制字是标准的。
控制字中的 5 个位 (11 至 15 位) 可以被定义为某一项功能或端子输入。

DSP402 配置文件由变频器自身支持，即而会被所有通信端口支持 (包括集成式 Modbus、 CANopen 和以太网、 Fipio、 ModbusPlus、Modbus、 Uni-Telway、 Profibus DP、 DeviceNet 和 INTERBUS 通信卡)。

Altivar 71 支持 DSP402 配置文件的 “速度模式” (Velocity mode)。

在 DSP402 配置文件中，有 2 种专门针对 Altivar 71 的模式，其特点在于对命令和给定的管理 (见 “命令 / 给定切换”一节， 35 页)：
- 隔离模式 **[Separate]** (SEP)
- 组合模式 **[Not separ.]** (SIM)

ODVA(开放 DeviceNet 厂商协会， Open DeviceNet Vendor Association) 配置文件

运行命令发出后，变频器会立即启动。
控制字是标准的。

ODVA 配置文件由 DeviceNet 通信卡支持。

I/O 配置文件

定义

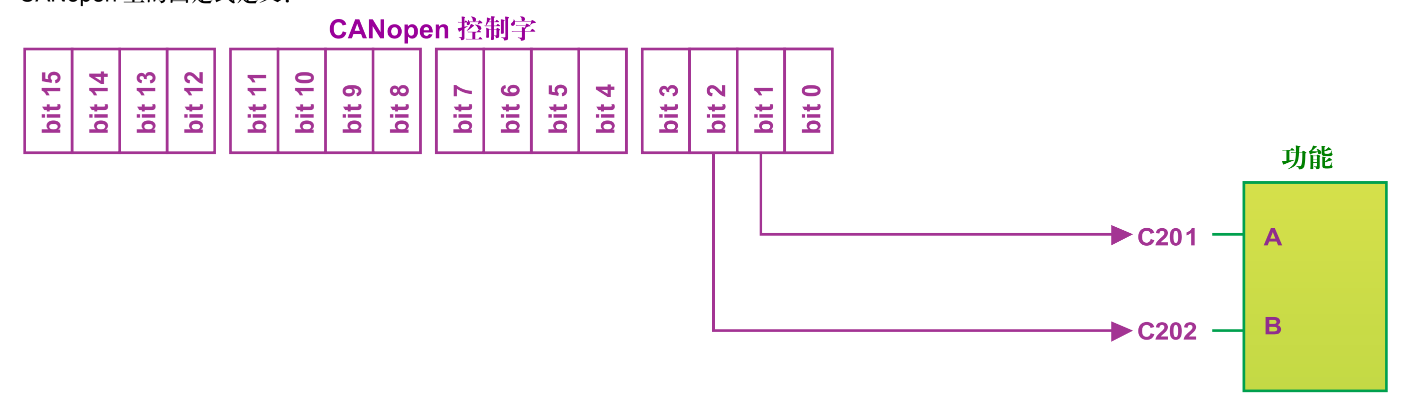
不管通过网络还是通过终端，变频器的行为都相同。
I/O 配置文件通过以下配置获得：

菜单	参数	值
[1.6 - COMMAND] (CtL-)	[Profile] (CHCF)	[I/O profile] (IO)

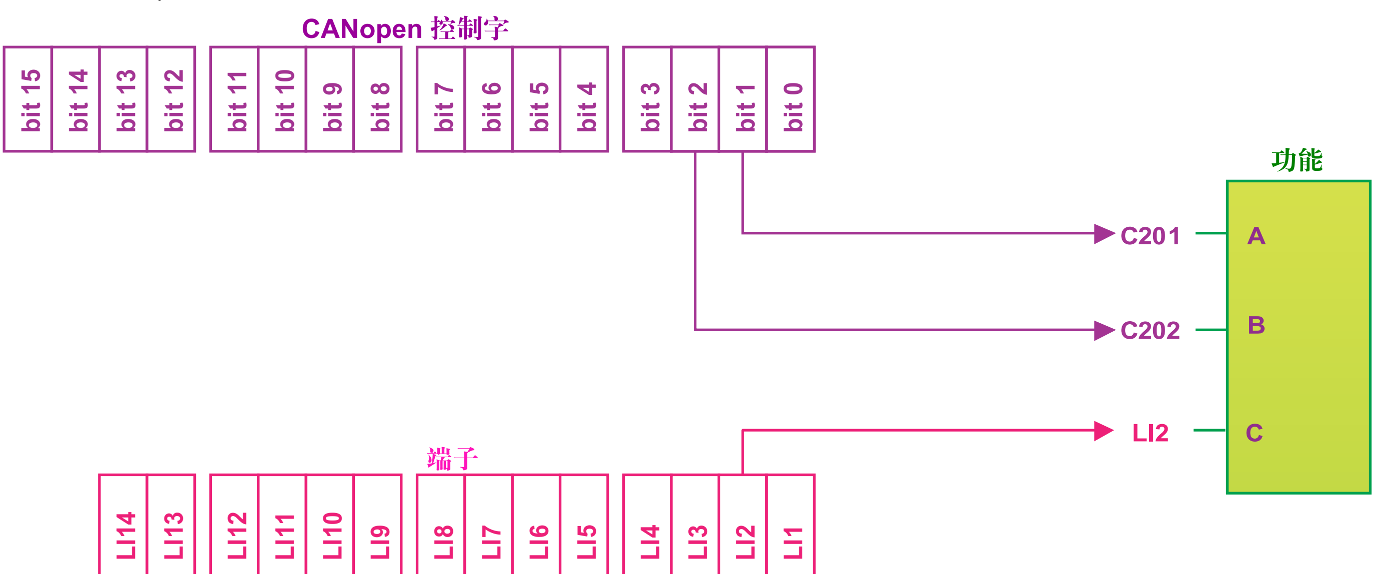
与对终端的逻辑输入一样，变频器功能可被指定为控制字位。一个功能输入可被指定至：

- 一个终端输入 (LI2 至 LI14)
- 一个 Modbus 控制字位 (C101 至 C115)
- 一个 CANopen 控制字位 (C201 至 C215)
- 一个网卡控制字位 (C301 至 C315)
- 一个 Controller Inside(内置控制器) 控制字位 (C401 至 C415)
- 一个切换位 (Cd00 至 Cd15)：见 “命令 / 给定切换”一节。

示意图：
CANopen 上的固定式定义：

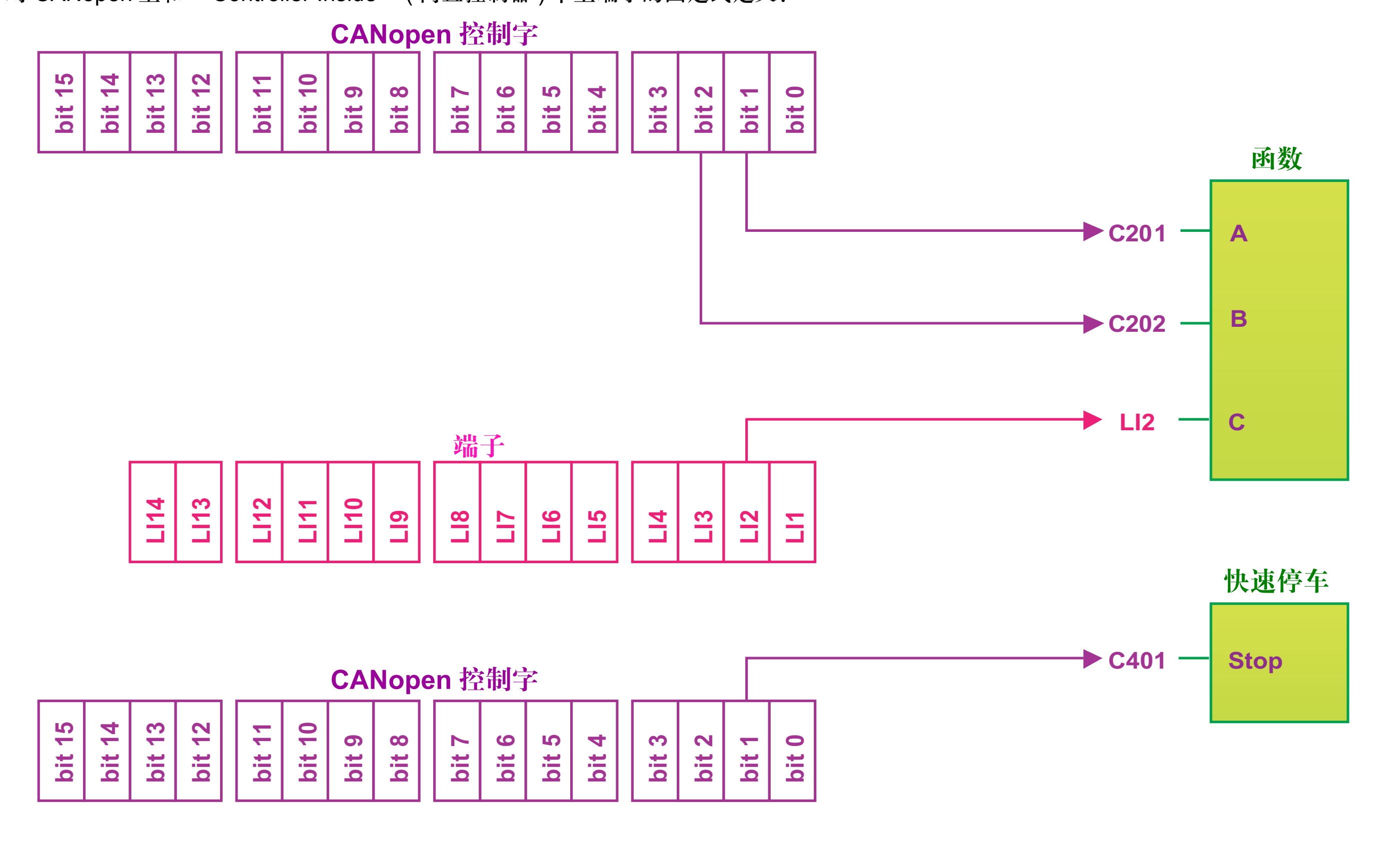


对终端和 CANopen 上的固定式定义：



I/O 配置文件

对 CANopen 上和 “Controller Inside” (内置控制器) 卡上端子的固定式定义：



对终端和在 CANopen 上带有命令切换的固定式定义：

CANopen 控制字

bit 15 bit 14 bit 13 bit 12 bit 11 bit 10 bit 9 bit 8 bit 7 bit 6 bit 5 bit 4 bit 3 bit 2 bit 1 bit 0

功能

C201 A

Cd02 B

CCS 命令的切换

CANopen

终端

LI2

终端

LI14 LI13 LI12 LI11 LI10 LI9 LI8 LI7 LI6 LI5 LI4 LI3 LI2 LI1

LI5 C

控制字 - 以两线制运行 (2C)

请参考编程手册的 **[1.5 INPUTS / OUTPUTS CFG]** (I-O-) 节。

正向运行命令被自动定义至输入 LI1 和控制字的位 0。
此定义不能修改。
运行命令在以下项为 1 时有效：
- 输入 LI1，端子有效时
- 控制字的位 0，网络有效时

控制字的位 1 至 15 可被定义给变频器功能。

bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0
可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	Forward

bit 15	bit 14	bit 13	bit 12	bit 11	bit 10	bit 9	bit 8
可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	可配置

在两线制模式 (2C) 按状态运行命令和 I/O 配置文件情况下，使用以下代码可以实现功能输入的固定式定义：

Bit	固定式定义						
	变频器端子	逻辑输入 / 输出 (I/O) 卡	扩展输入 / 输出 (I/O) 卡	Modbus	CANopen	网卡	“Controller Inside” 内置控制器卡
bit 0	Forward						
bit 1	LI2	-	-	C101	C201	C301	C401
bit 2	LI3	-	-	C102	C202	C302	C402
bit 3	LI4	-	-	C103	C203	C303	C403
bit 4	LI5	-	-	C104	C204	C304	C404
bit 5	LI6	-	-	C105	C205	C305	C405
bit 6	-	LI7	-	C106	C206	C306	C406
bit 7	-	LI8	-	C107	C207	C307	C407
bit 8	-	LI9	-	C108	C208	C308	C408
bit 9	-	LI10	-	C109	C209	C309	C409
bit 10	-	-	LI11	C110	C210	C310	C410
bit 11	-	-	LI12	C111	C211	C311	C411
bit 12	-	-	LI13	C112	C212	C312	C412
bit 13	-	-	LI14	C113	C213	C313	C413
bit 14	-	-	-	C114	C214	C314	C414
bit 15	-	-	-	C115	C215	C315	C415

例如，要将运行方向命令定义至 CANopen 的位 1，只需将 **[Reverse assign.]** (rrS) 配置为 **[C201]** (C201)。

控制字 - 以三线制运行 (3C)

请参考编程手册的 **[1.5 INPUTS / OUTPUTS CFG]** (I-O-) 节。

停车命令被自动定义至输入 LI1 和控制字的位 0
此定义不能修改。
此命令当以下项的状态为 1 时执行：
- 输入 LI1，端子有效时
- 控制字的位 0，网络有效时

正向运行命令被自动定义至输入 LI2 和控制字的位 1。
此定义不能修改。
若停车命令为状态 1 并且以下项检测到一个上升沿 (0 到 1)，则正向运行命令有效：
- 输入 LI2，端子有效时
- 控制字的位 1，网络有效时

控制字的位 2 至 15 可被定义给变频器功能。

bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0
可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	正向	停车

bit 15	bit 14	bit 13	bit 12	bit 11	bit 10	bit 9	bit 8
可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	可配置	可配置

在三线制 (3C) 状态运行命令和 I/O 配置文件情况下，使用以下代码可以实现功能输入的固定式定义：

Bit	固定式定义						
	变频器端子	逻辑输入 / 输出 (I/O) 卡	扩展输入 / 输出 (I/O) 卡	Modbus	CANopen	网卡	“Controller Inside” (内置控制器) 卡
bit 0	运行授权 (停车)						
bit 1	正向						
bit 2	LI3	-	-	C102	C202	C302	C402
bit 3	LI4	-	-	C103	C203	C303	C403
bit 4	LI5	-	-	C104	C204	C304	C404
bit 5	LI6	-	-	C105	C205	C305	C405
bit 6	-	LI7	-	C106	C206	C306	C406
bit 7	-	LI8	-	C107	C207	C307	C407
bit 8	-	LI9	-	C108	C208	C308	C408
bit 9	-	LI10	-	C109	C209	C309	C409
bit 10	-	-	LI11	C110	C210	C310	C410
bit 11	-	-	LI12	C111	C211	C311	C411
bit 12	-	-	LI13	C112	C212	C312	C412
bit 13	-	-	LI14	C113	C213	C313	C413
bit 14	-	-	-	C114	C214	C314	C414
bit 15	-	-	-	C115	C215	C315	C415

例如，要将运行方向命令定义至 CANopen 的位 2，只需将 **[Reverse assign.]** (rrS) 参数配置为 **[C202]** (C202)。

状态字 (ETA)

bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0
警告	保留 (= 0 或 1)	保留 (=1)	电源有电	故障	运行	就绪	保留 (= 0 或 1)

bit 15	bit 14	bit 13	bit 12	bit 11	bit 10	bit 9	bit 8
转动方向	通过 STOP 键 停车	保留 (=0)	保留 (=0)	给定超出限制	给定到达	通过网络给出 命令或给定	

例：使用传感器功能定位的 I/O 配置文件

请参考 《编程手册》的 [1.7 APPLICATION FUNCT.] (FUn-) 一节，“传感器定位”部分。

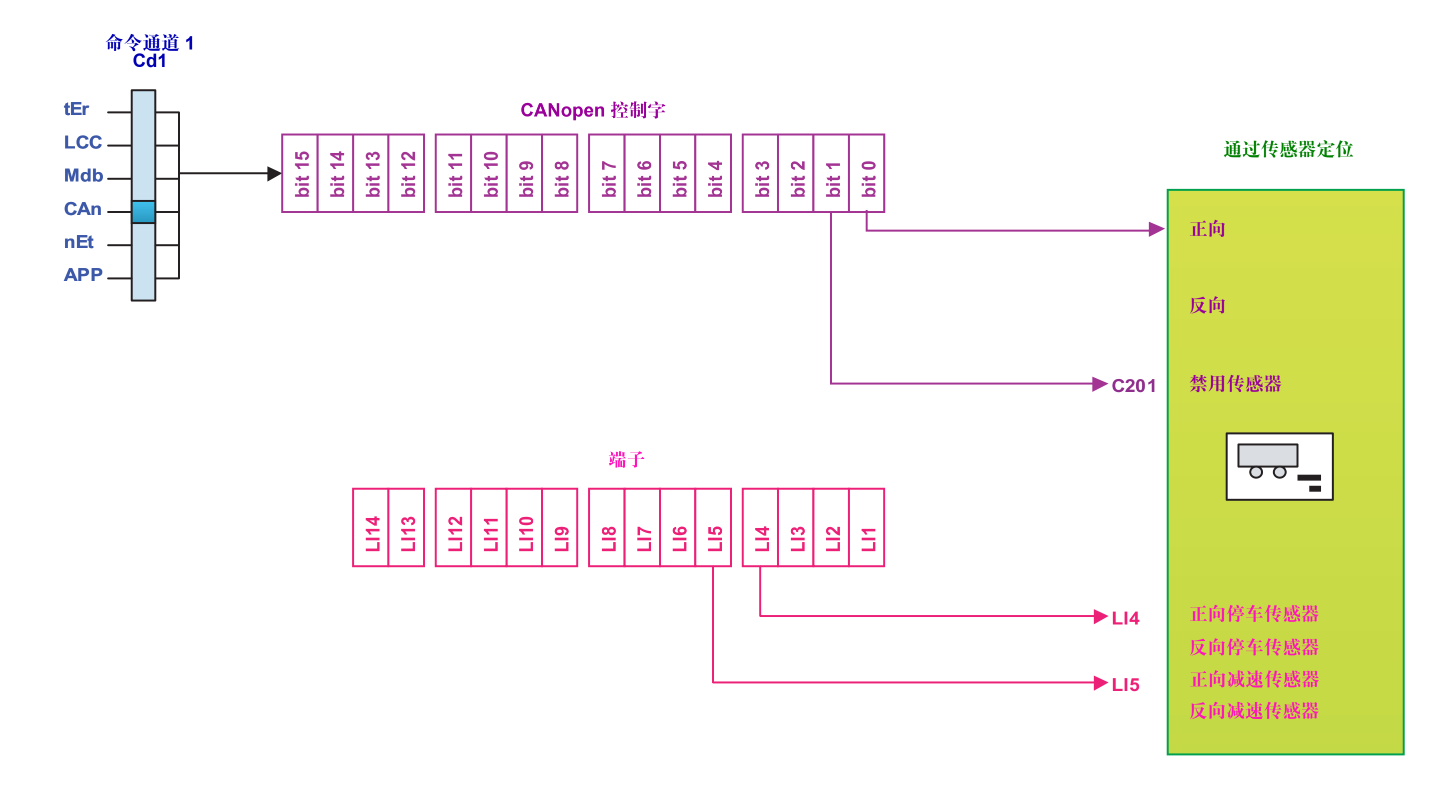
在本例中，使用一个 PLC 来控制输送机对零件的输送，输送机由转运台组成。每个转运台由一个变频器控制。PLC 和变频器通过 CANopen 网络连接。

PLC 会通过 CANopen 总线控制设备的运行。

如果下一个转运台不可用，变频器会使用停车传感器来禁止零件的输送。在此情况下， PLC 会启用传感器。
如果下一个转运台空闲，变频器会在不停车条件下输送零件。在此情况下， PLC 将禁用传感器。

停车传感器直接连接至变频器端子。
减速传感器也是直接连接 (至变频器)，以实现更为精确的停车。

配置示意图：



I/O 配置文件

配置以下参数：

参数	值	备注
命令类型	按状态 (2 线制)	运行命令通过 CANopen 控制字的位 0 获得。
配置文件	I/O 配置文件	
给定 1 配置	CANopen	给定来自 CANopen 卡。
命令 1 配置	CANopen	命令来自 CANopen 卡。
停车传感器定义	输入 LI4	
减速传感器定义	输入 LI5	
传感器禁用命令定义	CANopen 控制字的位 1	

通过远程图形显示终端配置：

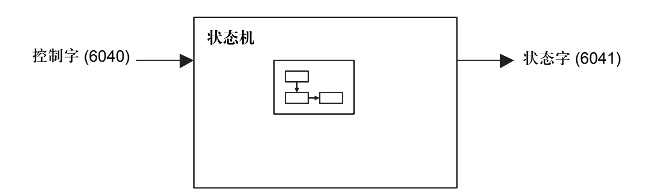
菜单	参数	值
[1.5 INPUTS / OUTPUTS] **(I-O-)**	**[2/3 wire control]** (tCC)	**[2 wire]** (2C)
[1.6 - COMMAND] (CtL-)	**[Profile]** (CHCF)	**[I/O profile]** (IO)
	[Ref. 1 channel] (Fr1)	**[CANopen]** (CAn)
	[Cmd channel 1] (Cd1)	**[CANopen]** (CAn)
[1.7 APPLICATION FUNCT.] (FUn-) **[POSITIONING BY SENSORS]** (LPO-)	**[Stop FW limit sw.]** (SAF)	**[LI4]** (LI4)
	[Slowdown forward] (dAF)	**[LI5]** (LI5)
	[Disable limit sw.] (CLS)	**[C201]** (C201)

注意：正向运行命令被自动定义至 CANopen 控制字的位 0。

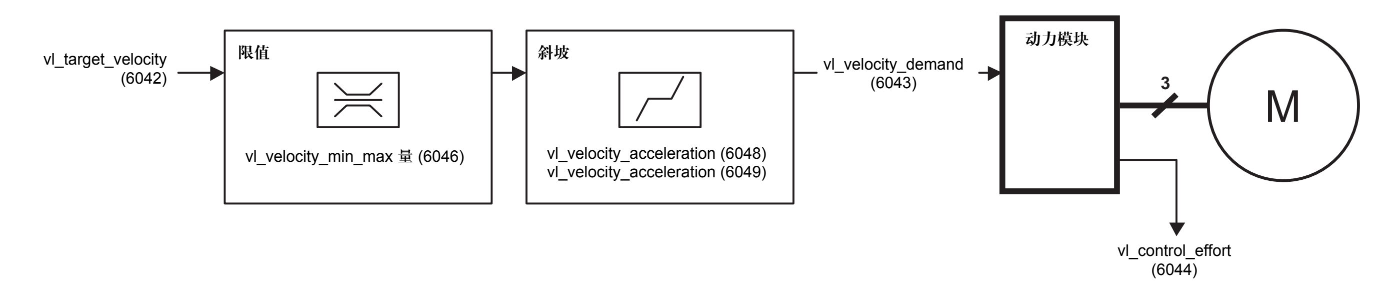
功能说明

变频器的运行集中在 2 个主要功能内，如下面两图所示：

- 控制图：

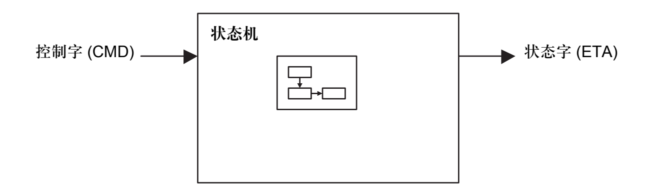


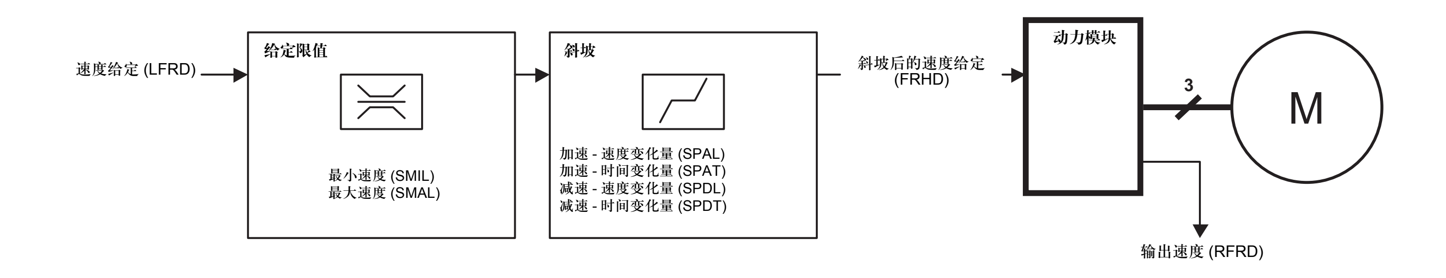
- 简化图，“Velocity” (速度) 模式下的速度给定：



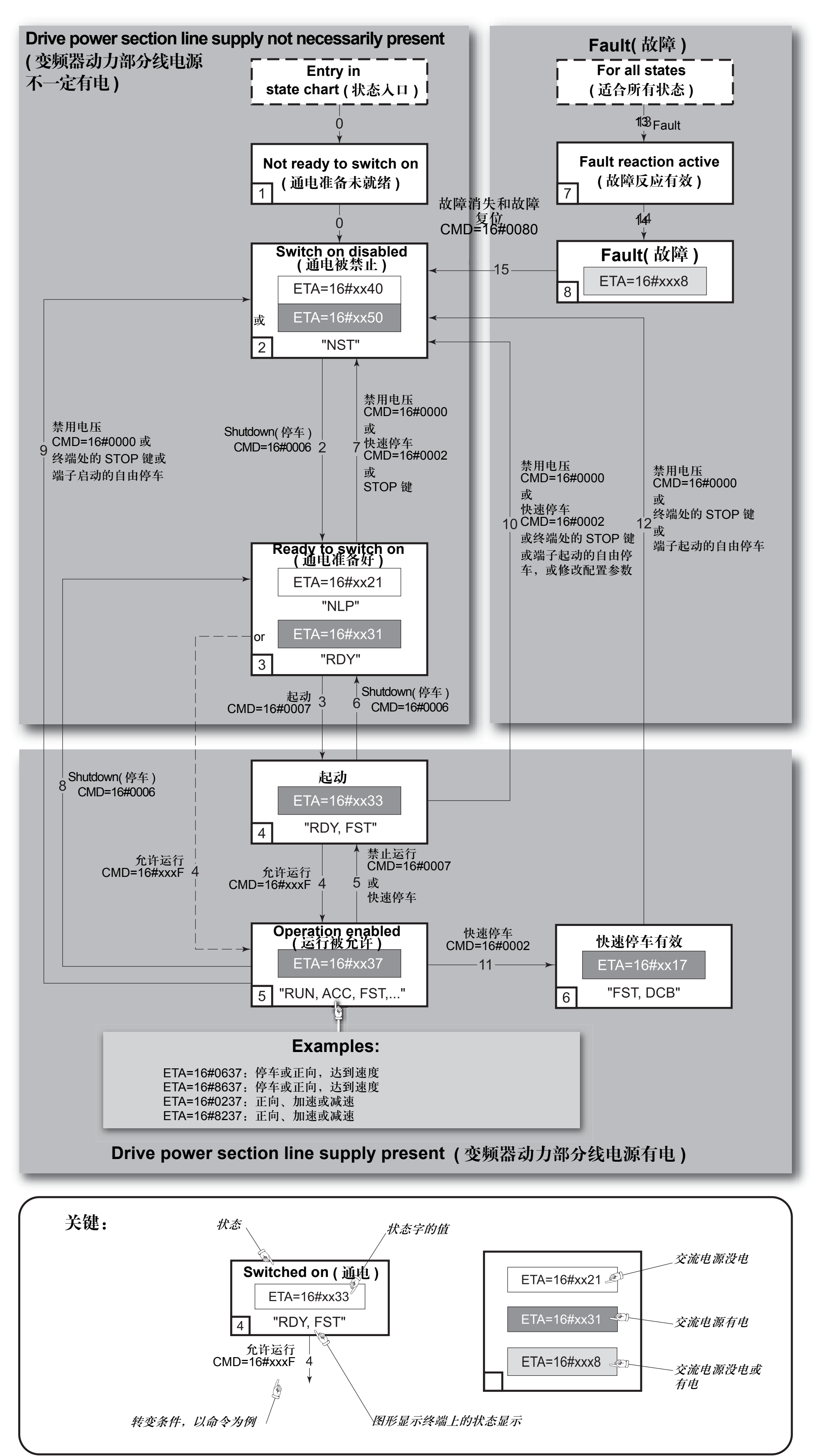
主要参数与其 DSP402 名称和 DSP402/Drivecom 索引号一起示出。

对于 Altivar 系统这些图将进行如下转换：





DSP402 状态表



Drive power section line supply not necessarily present
(变频器动力部分线电源不一定有电)
Entry in state chart (状态入口)
Not ready to switch on (通电准备未就绪)
Switch on disabled (通电被禁止)
ETA=16#xx40
或
ETA=16#xx50
"NST"
Fault(故障)
For all states (适合所有状态)
13 Fault
Fault reaction active (故障反应有效)
Fault(故障)
ETA=16#xxx8
故障消失和故障复位
CMD=16#0080
Shutdown(停车)
CMD=16#0006
禁用电压
CMD=16#0000
或
快速停车
CMD=16#0002
或
STOP 键
禁用电压
CMD=16#0000 或
终端处的 STOP 键或
端子启动的自由停车
Ready to switch on (通电准备好)
ETA=16#xx21
"NLP"
or
ETA=16#xx31
"RDY"
起动
CMD=16#0007
Shutdown(停车)
CMD=16#0006
禁用电压
CMD=16#0000
或
快速停车
CMD=16#0002
或终端处的 STOP 键
或端子起动的自由停车，或修改配置参数
禁用电压
CMD=16#0000
或
终端处的 STOP 键
或
端子起动的自由停车
Shutdown(停车)
CMD=16#0006
起动
ETA=16#xx33
"RDY, FST"
允许运行
CMD=16#xxxF
禁止运行
CMD=16#0007
或
快速停车
Operation enabled (运行被允许)
ETA=16#xx37
"RUN, ACC, FST,..."
快速停车
CMD=16#0002
快速停车有效
ETA=16#xx17
"FST, DCB"
Examples:
ETA=16#0637：停车或正向，达到速度
ETA=16#8637：停车或正向，达到速度
ETA=16#0237：正向、加速或减速
ETA=16#8237：正向、加速或减速
Drive power section line supply present (变频器动力部分线电源有电)
关键：
状态
状态字的值
Switched on (通电)
ETA=16#xx33
"RDY, FST"
允许运行
CMD=16#xxxF
转变条件，以命令为例
图形显示终端上的状态显示
ETA=16#xx21
交流电源没电
ETA=16#xx31
交流电源有电
ETA=16#xxx8
交流电源没电或有电

状态说明

每个状态代表变频器的一种内部反应。
根据控制字 (CMD) 是否发送，或者出现某个事件 (例如一个故障) 是否出现，此表会发生变化。
变频器的状态可由状态字 (ETA) 的值来获得。

通电准备未就绪

初始化开始。这是一个在通信总线上不可见的瞬时状态。

通电被禁止

变频器未激活。

变频器锁定，没有功率提供给电机。
对于独立的控制部分，没有必要向动力部分提供交流功率。
对于带有线路接触器的独立控制部分，接触器不受控制。

配置和调整参数可被修改。

通电准备好

动力部分线电源挂起。

对于独立的控制部分，没有必要向动力部分提供交流功率，但系统有此功率方可改变到 “Switch on” (通电) 状态。
对于带有线路接触器的独立控制部分，接触器不受控制。

变频器被锁定，没有功率提供给电机。

配置和调整参数可被修改。

通电

变频器由交流电源供电，但为静态。

对于独立的控制部分，动力部分线电源必须有电。
对于带有线路接触器的独立控制部分，接触器受控制。

变频器被锁定，没有功率提供给电机。
变频器的功率级运行准备就绪，但电压尚未施加到输出端。

配置和调整参数可被修改。
修改配置参数 (电机停车) 将会使变频器切换回 “Switch on disabled” (通电被禁止) 状态。

运行被允许

变频器正在运行。

对于独立的控制部分，动力部分线电源必须有电。
对于带有线路接触器的独立控制部分，接触器受控制。

变频器被解锁，向电机提供功率。
变频器功能被启动，电压施加到电机端子上。
然而，在变频器为开环情况下，如果给定为零或施加了 “Halt” (暂停) 命令，则没有功率提供给电机，且不施加力矩。
自整定 (tUn) 要求向电机中注入电流。因此对于此命令，变频器必须处于 “Operation enabled” (运行被允许) 状态。

配置和调整参数可被修改。
修改配置参数 (电机停车) 将会使变频器切换回 “Switch on disabled” (通电被禁止) 状态。

快速停车有效

紧急停车

变频器进行快速停车，之后只有在变频器已改变为 “Switch on disabled” (通电被禁止) 状态后方可重新启动。
在快速停车中，变频器被解锁，并向电机提供功率。

故障反应有效

瞬时状态，在此状态下变频器会执行适用于该故障类型的操作。

变频器功能的启动或禁用取决于用于故障管理的故障管理参数中所配置的反应类型。

故障

变频器故障。

变频器被锁定，没有功率提供给电机。

汇总

状态	独立控制部分的动力部分线电源	提供给电机的功率	配置参数修改
Not ready to switch on (通电准备未就绪)	不需要	无	可以
Switch on disabled (通电被禁止)	不需要	无	可以
Ready to switch on (通电准备好)	不需要	无	可以
Switched on(已通电)	需要	无	**可以，返回 “2 - Switch on disabled” (通电被禁止) 状态**
Operation enabled (运行被允许)	需要	有，使用零给定的开环变频器及对开环变频器发出 “Halt” (暂停) 命令的情况除外	不可
Quick stop(快速停车)	需要	有，在快速停车过程中	不可
Fault reaction active (故障反应有效)	取决于故障管理配置	取决于故障管理配置	-
Fault (故障)	不需要	无	可以

控制字 (CMD)

<table>
<tr><th>bit 7</th><th>bit 6</th><th>bit 5</th><th>bit 4</th><th>bit 3</th><th>bit 2</th><th>bit 1</th><th>bit 0</th></tr>
<tr><td>故障复位</td><td rowspan="2">保留 (=0)</td><td rowspan="2">保留 (=0)</td><td rowspan="2">保留 (=0)</td><td>允许运行</td><td>快速停车</td><td>允许电压</td><td>通电</td></tr>
<tr><td>确认故障</td><td>运行命令</td><td>紧急停车</td><td>提供交流电源的授权</td><td>接触器控制</td></tr>
</table>

<table>
<tr><th>bit 15</th><th>bit 14</th><th>bit 13</th><th>bit 12</th><th>bit 11</th><th>bit 10</th><th>bit 9</th><th>bit 8</th></tr>
<tr><td rowspan="2">可定义</td><td rowspan="2">可定义</td><td rowspan="2">可定义</td><td rowspan="2">可定义</td><td rowspan="2">缺省情况下为转动方向命令</td><td rowspan="2">保留 (=0)</td><td rowspan="2">保留 (=0)</td><td>Halt（暂停）</td></tr>
<tr><td>Halt（暂停）</td></tr>
</table>

<table>
<tr><th rowspan="2">命令</th><th rowspan="2">转移地址</th><th rowspan="2">最终状态</th><th>bit 7</th><th>bit 3</th><th>bit 2</th><th>bit 1</th><th>bit 0</th><th rowspan="2">示例数值</th></tr>
<tr><th>故障复位</th><th>允许运行</th><th>快速停车</th><th>允许电压</th><th>通电</th></tr>
<tr><td>Shutdown
（停车）</td><td>2, 6, 8</td><td>3 - Ready to switch on(通电）</td><td>x</td><td>x</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>16#0006</td></tr>
<tr><td>Switch on
（通电）</td><td>3</td><td>4 - Switched on
（通电）</td><td>x</td><td>x</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>16#0007</td></tr>
<tr><td>Enable operation
（允许运行）</td><td>4</td><td>5 - Operation enabled
（运行被允许）</td><td>x</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>16#000F</td></tr>
<tr><td>Disable operation
（禁止运行）</td><td>5</td><td>4 - Switched on
（通电）</td><td>x</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>16#0007</td></tr>
<tr><td>Disable voltage
（禁用电压）</td><td>7, 9, 10, 12</td><td>2 - Switch on disabled
（通电被禁止）</td><td>x</td><td>x</td><td>x</td><td>0</td><td>x</td><td>16#0000</td></tr>
<tr><td rowspan="2">Quick stop
（快速停车）</td><td>11</td><td>6 - Quick stop active
（快速停车有效）</td><td rowspan="2">x</td><td rowspan="2">x</td><td rowspan="2">0</td><td rowspan="2">1</td><td rowspan="2">x</td><td rowspan="2">16#0002</td></tr>
<tr><td>7, 10</td><td>2 - Switch on disabled
（通电被禁止）</td></tr>
<tr><td>Fault reset
（故障复位）</td><td>15</td><td>2 - Switch on disabled
（通电被禁止）</td><td>0 ➜ 1</td><td>x</td><td>x</td><td>x</td><td>x</td><td>16#0080</td></tr>
</table>

x：值对此命令无意义。

0 ➜ 1：命令为上升沿。快速停车有效

“Halt”（暂停）命令：

“Halt”（暂停）命令允许运动被中断，而不需要脱离 “5 - Operation enabled”（运行被允许）状态。停车类型由 **[Type of stop]** (Stt) 参数的设置决定。

在开环控制情况下，如果 “Halt”命令有效，则不向电机提供功率，不施加力矩。
在闭环控制情况下，如果 “Halt”命令有效，则在停车过程中继续向电机提供功率，并继续施加力矩。

定义控制字位

在 DSP402 配置文件中，使用以下代码可以实现某一功能输入的固定式定义：

Bit	集成式 Modbus	CANopen	网卡	“Controller Inside” 内置控制器卡
bit 11	C111	C211	C311	C411
bit 12	C112	C212	C312	C412
bit 13	C113	C213	C313	C413
bit 14	C114	C214	C314	C414
bit 15	C115	C215	C315	C415

例如，要将直流注入制动定义至 CANopen 的位 13，只需要将 **[DC injection assign.]** (dCI) 参数的值定义为 **[C213]** (C213) 即可。

默认情况下位 11 被定义为运行方向命令 **[Reverse assign.]** (rrS)。

状态字 (ETA)

bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0
警告	通电被禁止	快速停车	电压有效	故障	运行被允许	通电	通电准备就绪
报警	动力部分线电源被禁止	紧急停车	动力部分线电源有电	故障	运行	就绪	动力部分线电源挂起

bit 15	bit 14	bit 13	bit 12	bit 11	bit 10	bit 9	bit 8
转动方向	通过 STOP 键停车	保留 (=0)	保留 (=0)	内部限值有效	达到目标	远程	保留 (=0)
				给定超出限制	达到给定	通过网络给出的命令或给定	

状态	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0	ETA (W3201) 掩码为 16#006F (1)
	通电被禁止	**快速停车**	**电压被允许**	**故障**	**运行被允许**	**通电**	**通电准备就绪**	
1 - Not ready to switch on(通电准备未就绪)	0	x	x	0	0	0	0	-
2 - Switch on disabled(通电被禁止)	1	x	x	0	0	0	0	16#0040
3 - Ready to switch on(通电准备就绪)	0	1	x	0	0	0	1	16#0021
4 - Switched on (通电)	0	1	1	0	0	1	1	16#0023
5 - Operation enabled(运行被允许)	0	1	1	0	1	1	1	16#0027
6 - Quick stop active(快速停车有效)	0	0	1	0	1	1	1	16#0007
7 - Fault reaction active(故障反应有效)	0	x	x	1	1	1	1	-
8 - Fault(故障)	0	x	x	1	0	0	0	16#0008 (2) 或 16#0028

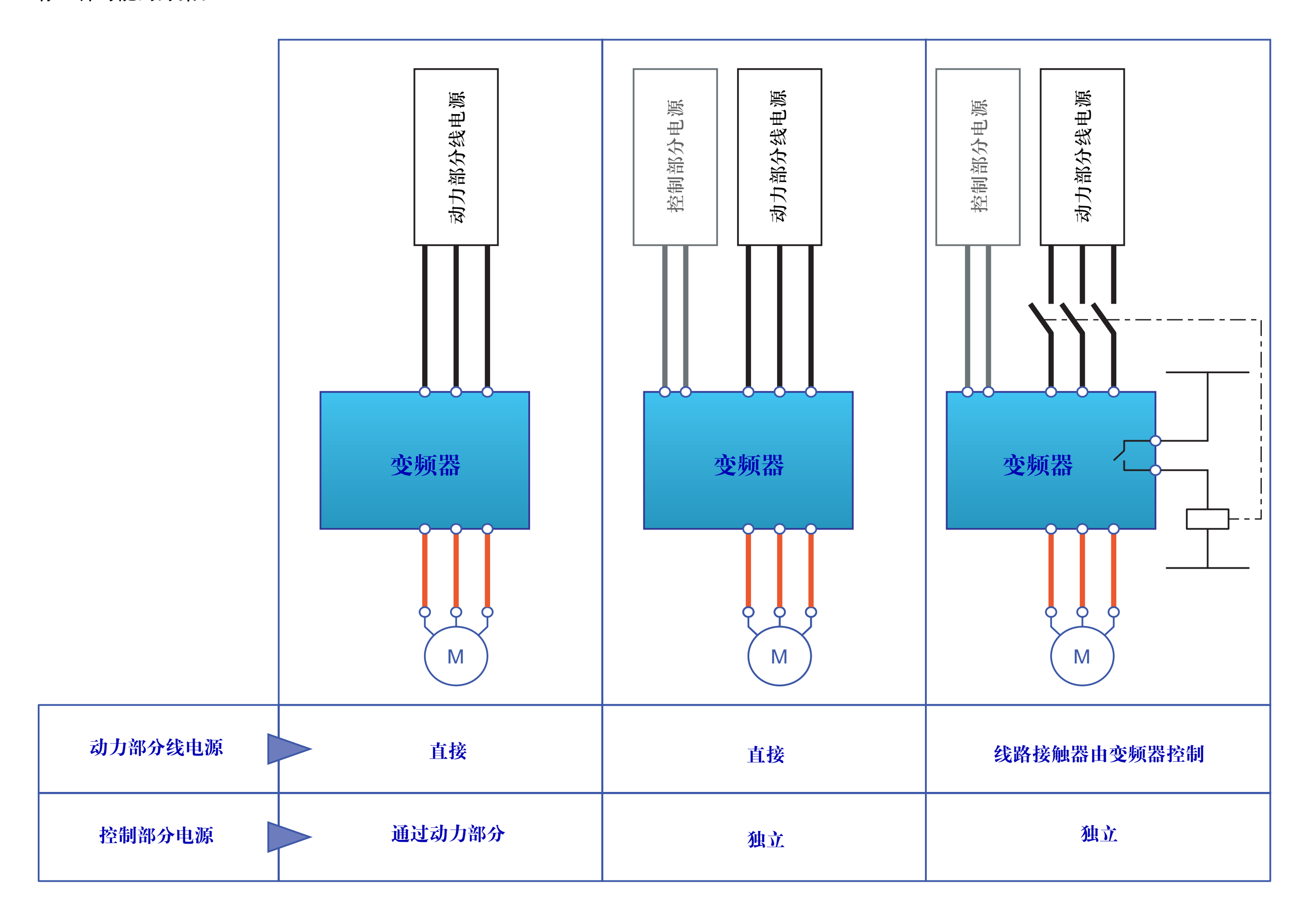
x：在此状态下，该位的值可以是 0 或 1。

(1) 此掩码可被 PLC 程序使用，以测试表状态。

(2) 后面的故障状态 “6 - Quick stop active” (快速停车有效)。

启动时序

状态表中的命令时序取决于向变频器提供功率的方式。
有 3 种可能的方案：

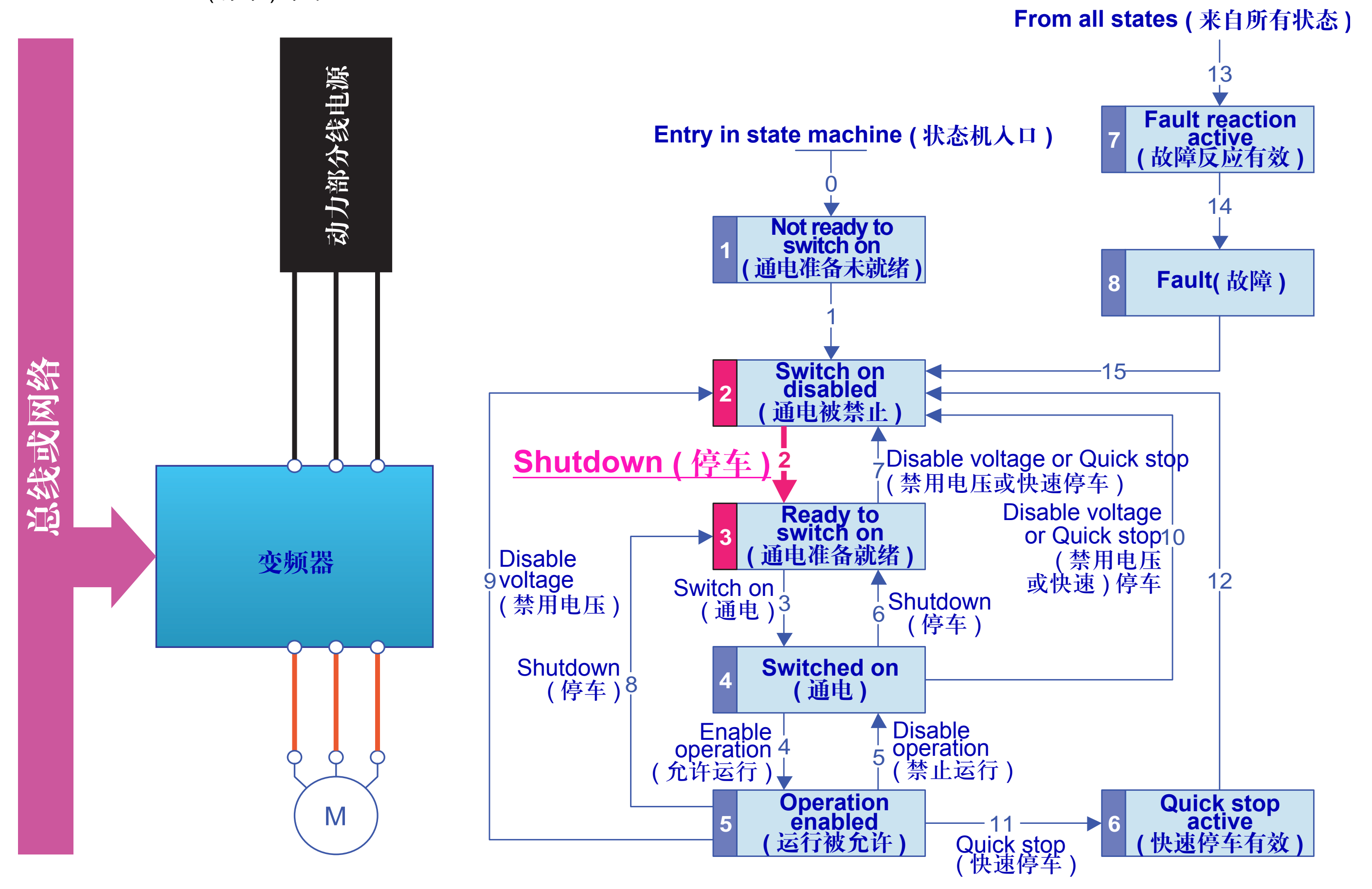


动力部分线电源	直接	直接	线路接触器由变频器控制
控制部分电源	通过动力部分	独立	独立

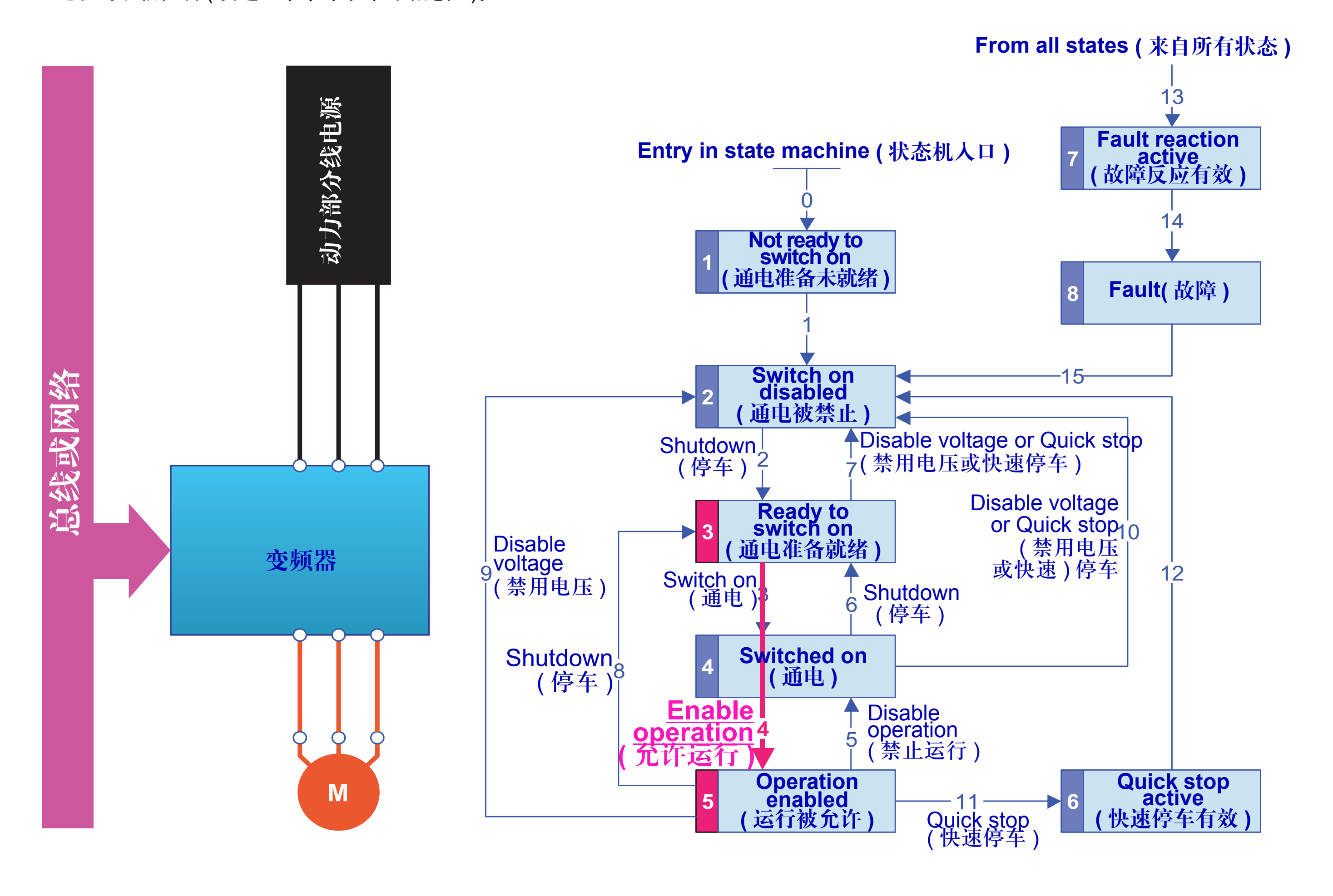
由动力部分线电源供电的变频器的时序

动力和控制部分均由动力部分线电源供电。
如果向控制部分供电，则也必须向动力部分供电。必须应用以下时序：

- “2 - Shutdown” (停车) 命令



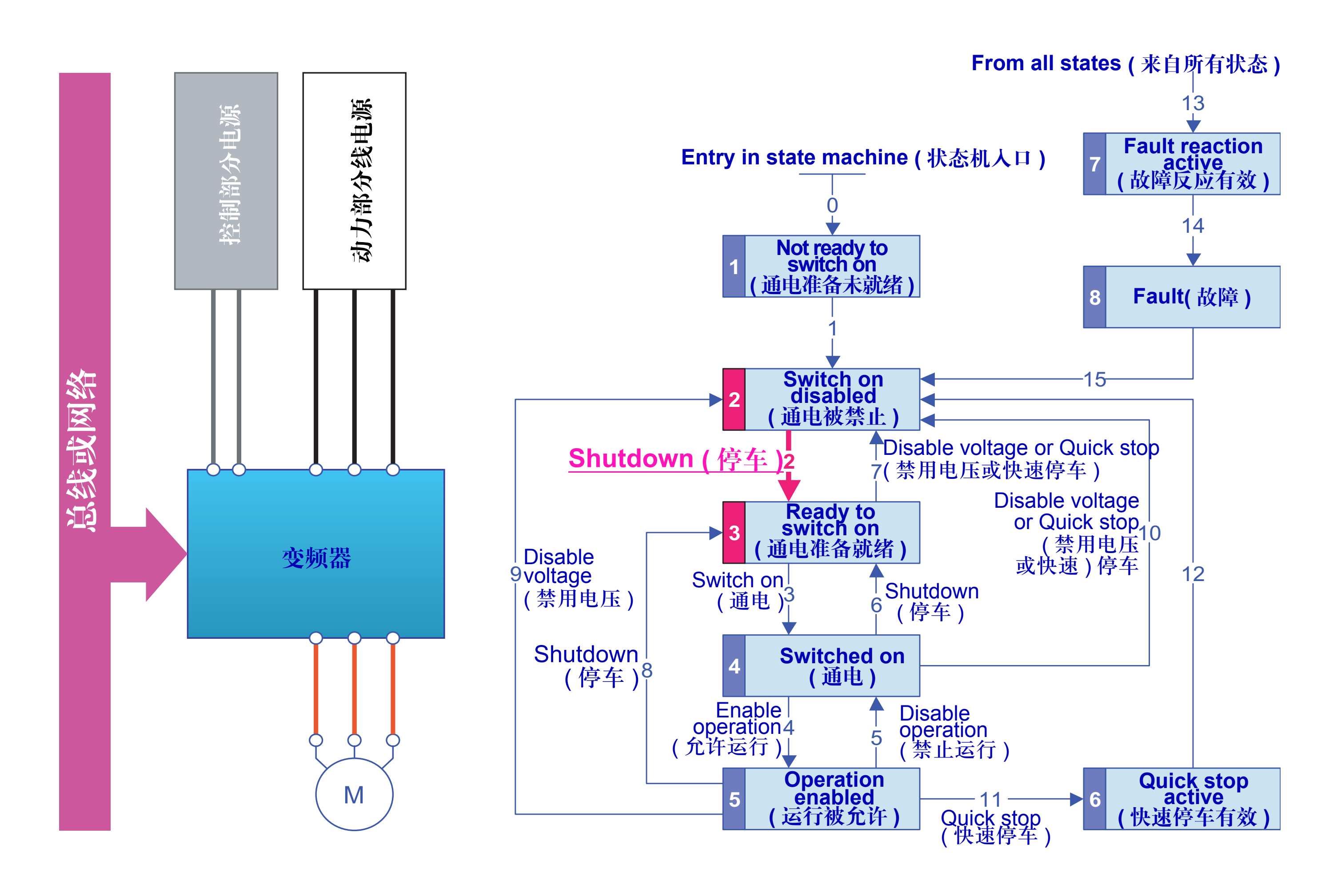
- 检查确认变频器处于 “3 - Ready to switch on” （通电准备就绪）状态。
- 然后发送 “4 - Enable operation” （允许运行）命令。
- 电机可以被控制（发送一个不等于零的给定值）。



带有独立控制部分的变频器的时序

单独向动力和控制部分供电。
向控制部分供电时，不需要一定同时向动力部分供电。
必须应用以下时序：

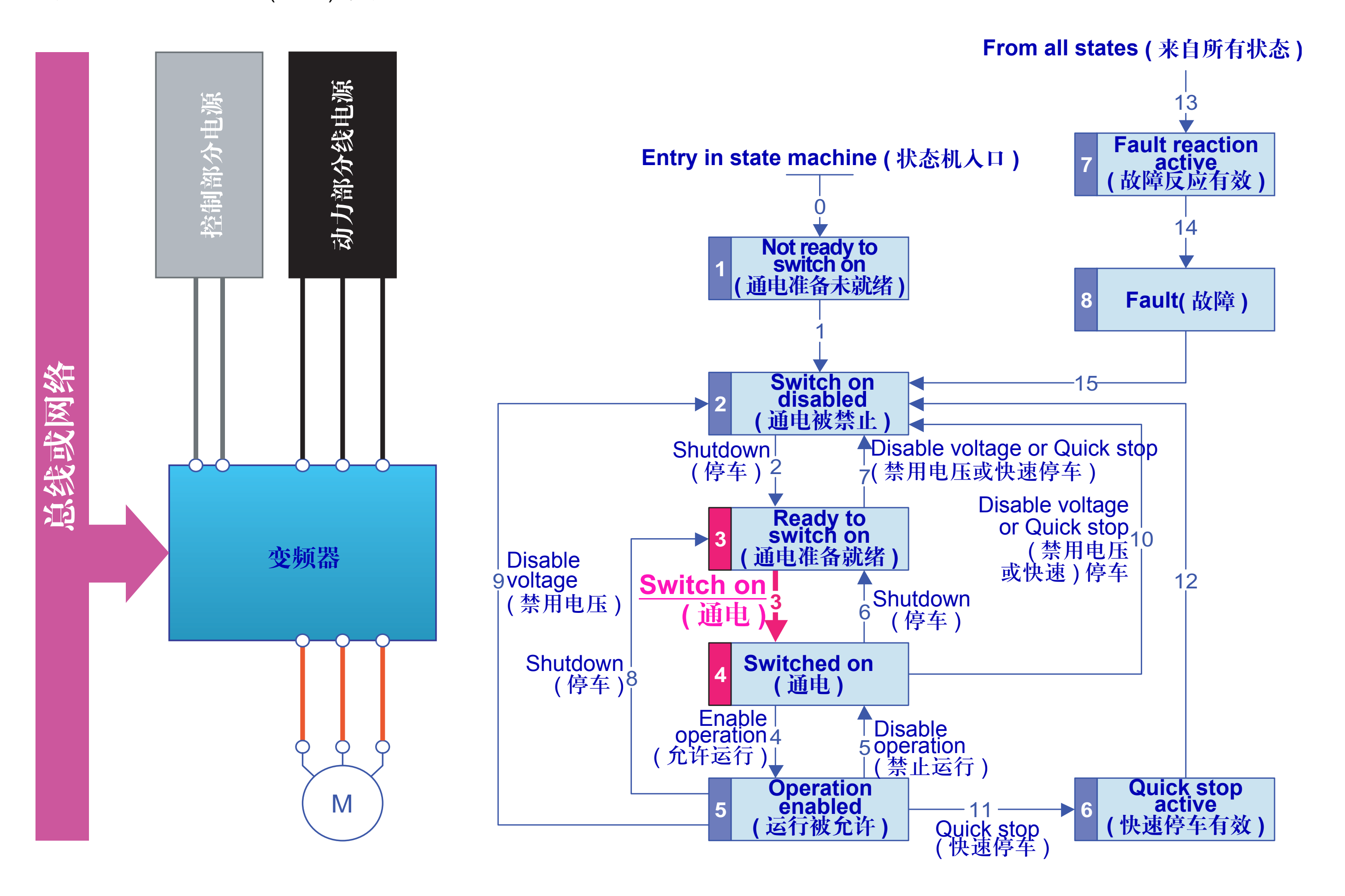
- 动力部分线电源不一定有电。
- “2 - Shutdown”（停车）命令



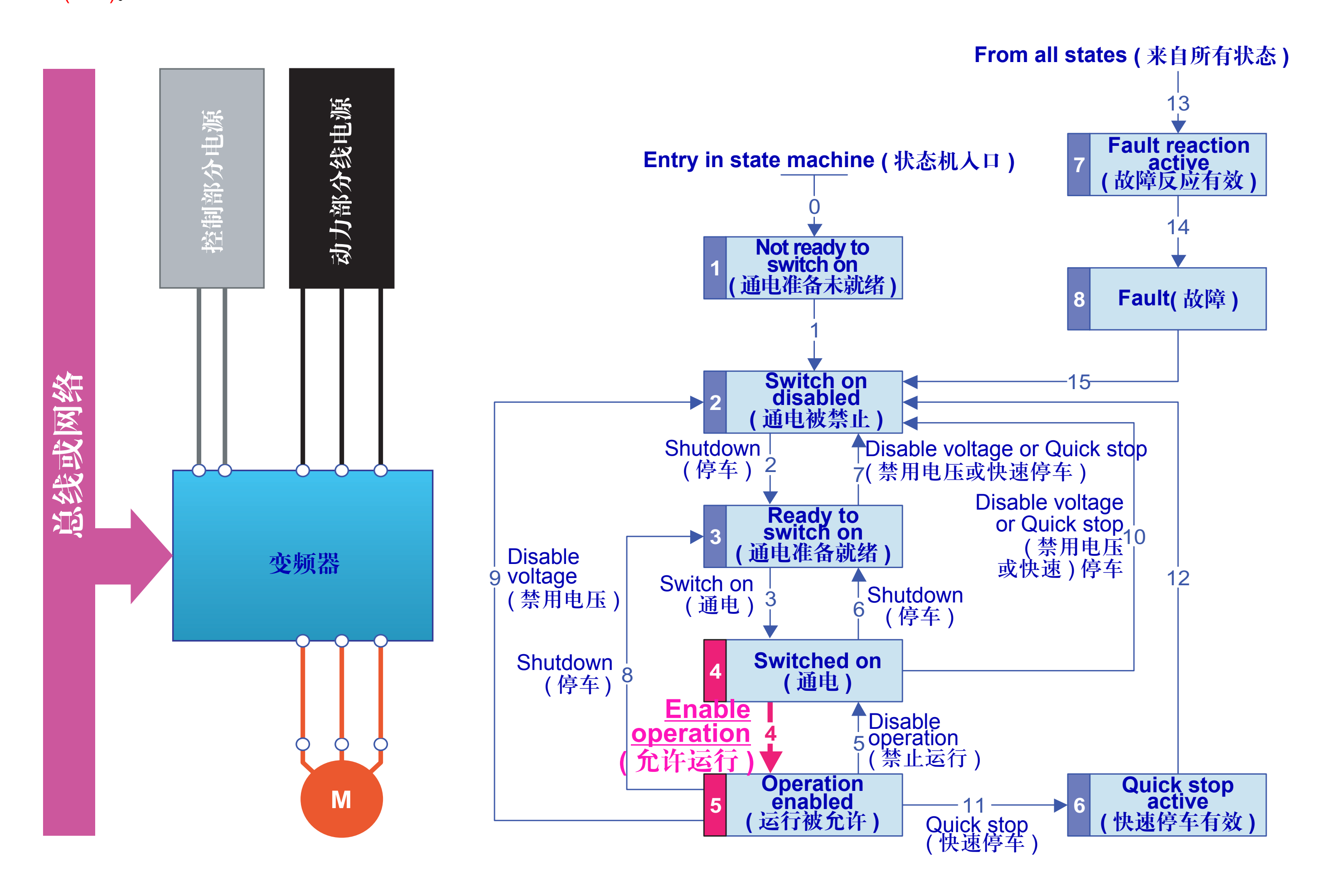
- 检查确认变频器处于 “3 - Ready to switch on” (通电准备就绪) 状态。
- 检查确认动力部分线电源有电 (状态字的 “Voltage enabled” (电压被允许))。

动力部分线电源	终端显示	状态字
没电	nLP	16#●●21
有电	rdY	16#●●31

- 发送 “3 - Switch on” (通电) 命令



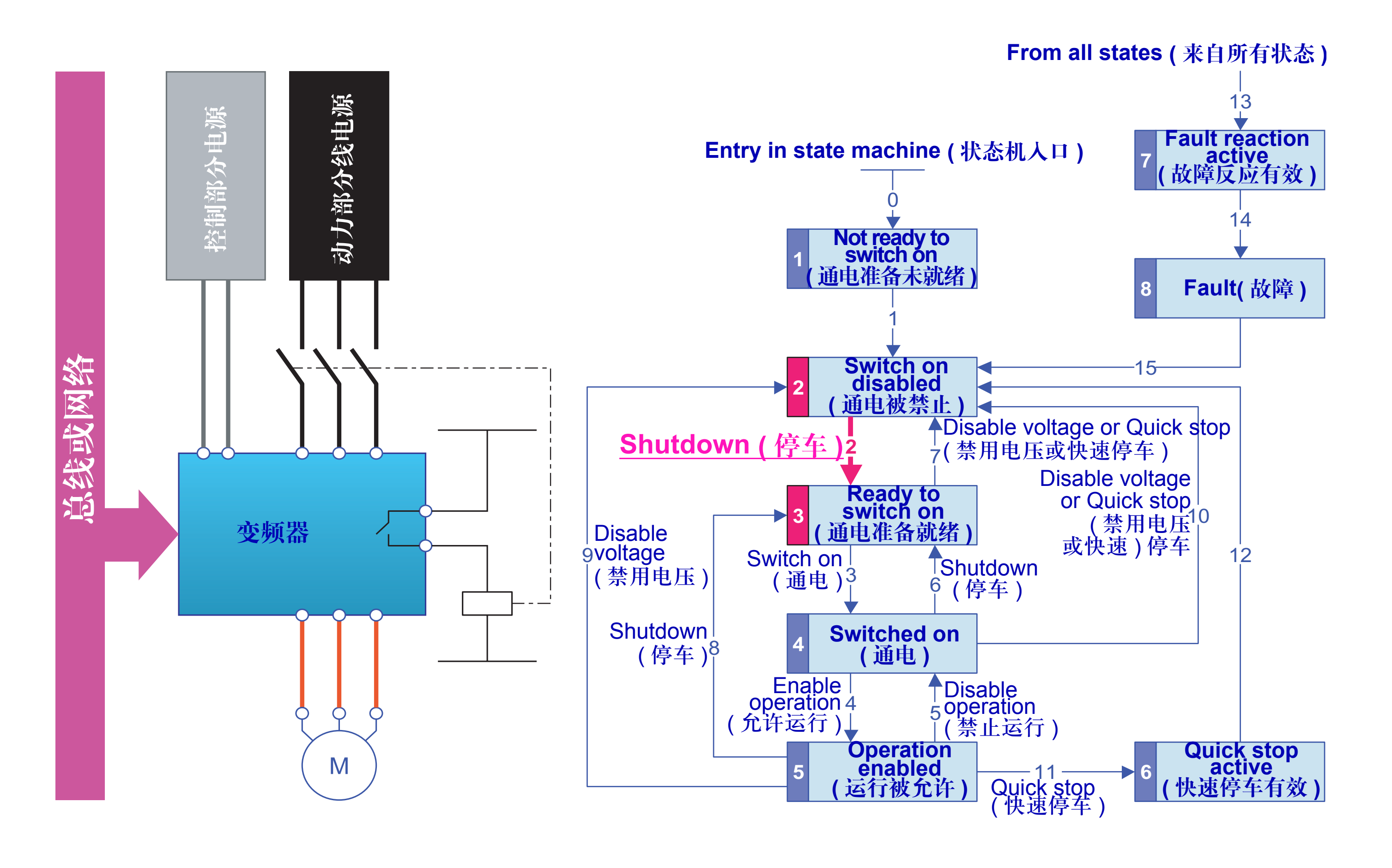
- 检查确认变频器处于 “4 - Switched on” (通电) 状态。
- 然后发送 “4 - Enable operation” (允许运行) 命令。
- 电机可以被控制 (发送一个不等于零的给定值)。
- 在 “4 - Switched on” (通电) 状态下，如果在延时 [Mains V. time out] (LCt) 后动力部分线电源仍然没电，则变频器将切换至故障模式 (LCF)。



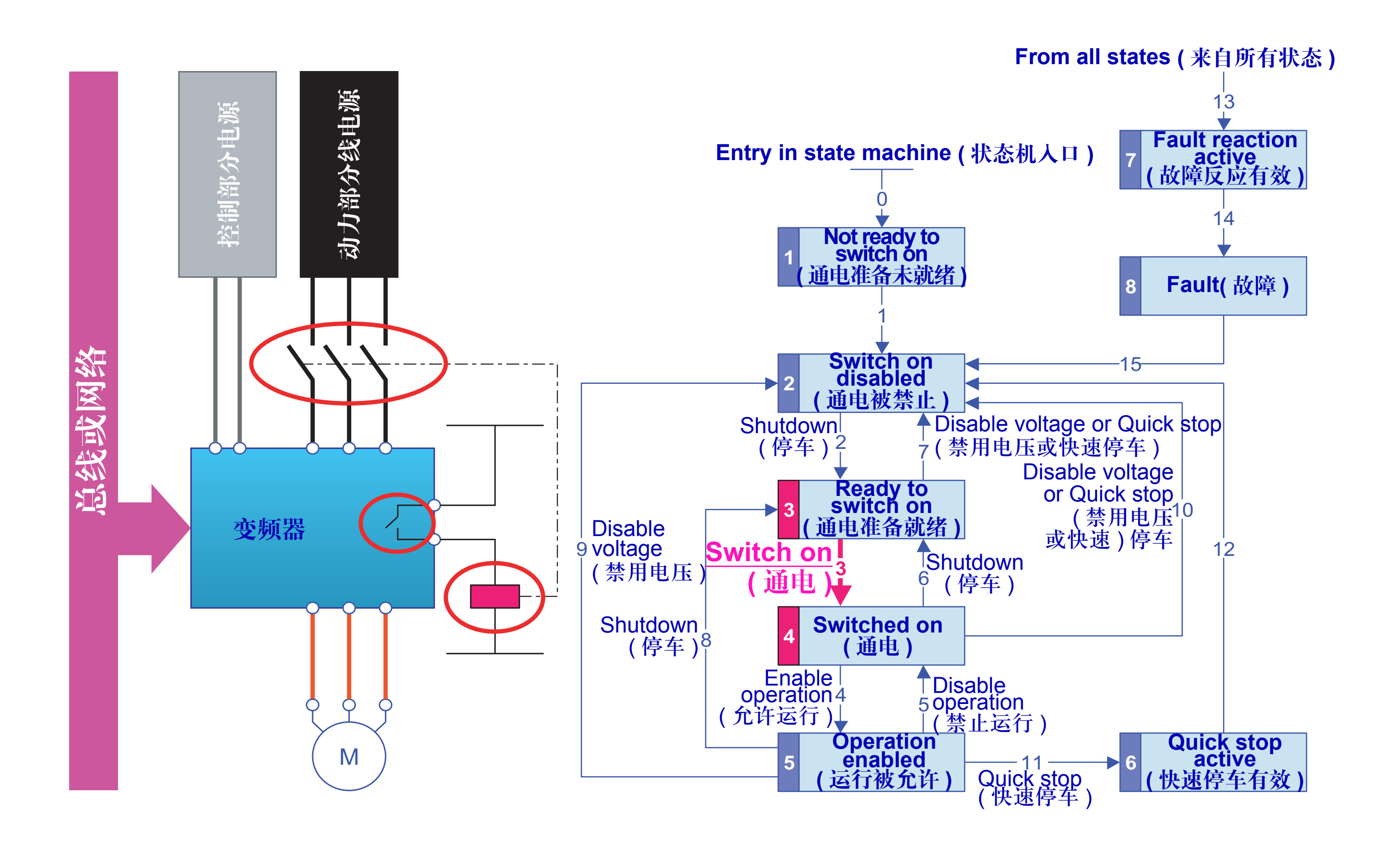
带有线路接触器控制的变频器的时序

单独向动力和控制部分供电。
向控制部分供电时，不需要一定同时向动力部分供电。由变频器控制线路接触器。必须应用以下时序：

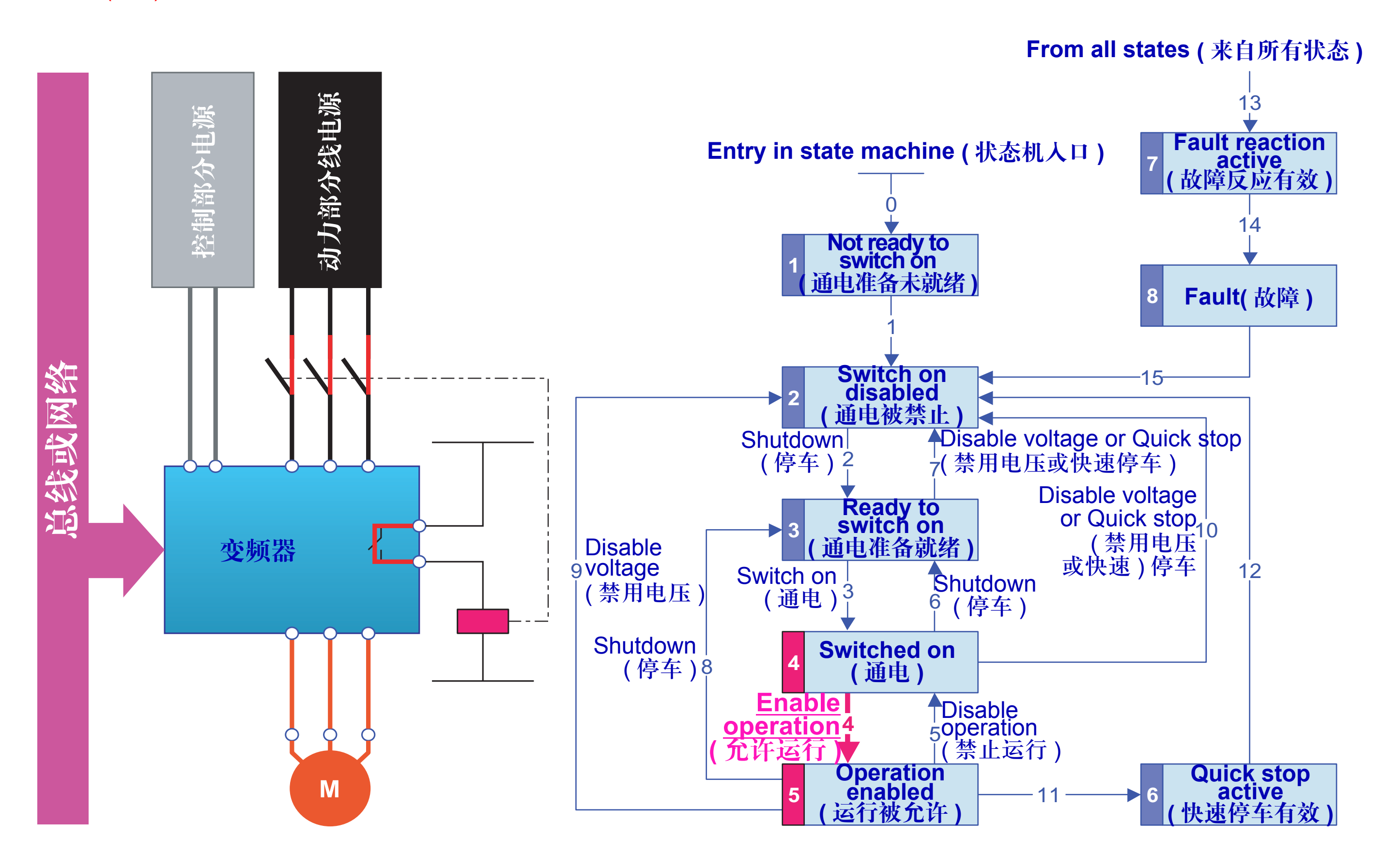
- 当线路接触器未被控制时，动力部分线电源没电。
- 发送 “2 - Shutdown” (停车) 命令



- 检查确认变频器处于 “3 - Ready to switch on” (通电准备就绪) 状态
- 发送 “3 - Switch on” (通电) 命令，这将闭合线路接触器，接通动力部分线电源。



- 检查确认变频器处于 “4 - Switched on” （通电）状态。
- 然后发送 “4 - Enable operation” (允许运行) 命令。
- 电机可以被控制 (发送一个不等于零的给定值)。
- 在 “4 - Switched on” (通电）状态下，如果在延时 **[Mains V. time out]** (LCt) 后动力部分线电源仍然没电，则变频器将切换至故障模式 (LCF)。



通道

Altivar 71 的 6 个通道为：
- 端子
- 图形显示终端
- 集成式 Modbus 端口
- 集成式 CANopen 端口
- 网卡
- Controller Inside(内置控制器) 卡

Altivar 71 有 2 个集成式 Modbus 端口。这 2 个端口在物理上互相独立，但在一起组成一个逻辑通道。
变频器不会对来自 Modbus 网络端口及 Modbus 人机交互 (HMI) 端口的命令和给定进行区分。

使用 Altivar 变频器，命令和给定源可以一起或单独选择：
- 通过配置
- 通过端子处的切换，或者通过总线或通信网络

通道命令和给定

变频器的所有命令和给定参数均受到逐通道的管理。

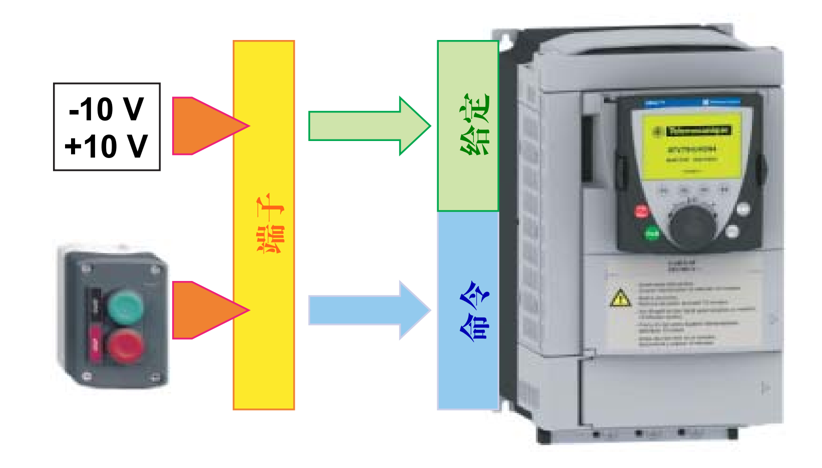
可以标识针对每个通道和每个命令或给定参数而写入的最后一个值：

参数名称	参数代码				
	由变频器计入	Modbus	CANopen	通信卡	Controller Inside内置控制器
控制字	CMd	CMd1	CMd2	CMd3	CMd4
扩展控制字	CMI	CMI1	CMI2	CMI3	CMI4
速度给定 (rpm)	LFrd	LFrd1	LFrd2	LFrd3	LFrd4
频率给定 (0.1 Hz)	LFr	LFr1	LFr2	LFr3	LFr4
力矩给定	Ltr	Ltr1	Ltr2	Ltr3	Ltr4
PI 调节器给定	PISP	PIr1	PIr2	PIr3	PIr4
模拟乘法器给定	MFr	MFr1	MFr2	MFr3	MFr4

命令 / 给定切换

组合模式

命令和给定来自同一通道。

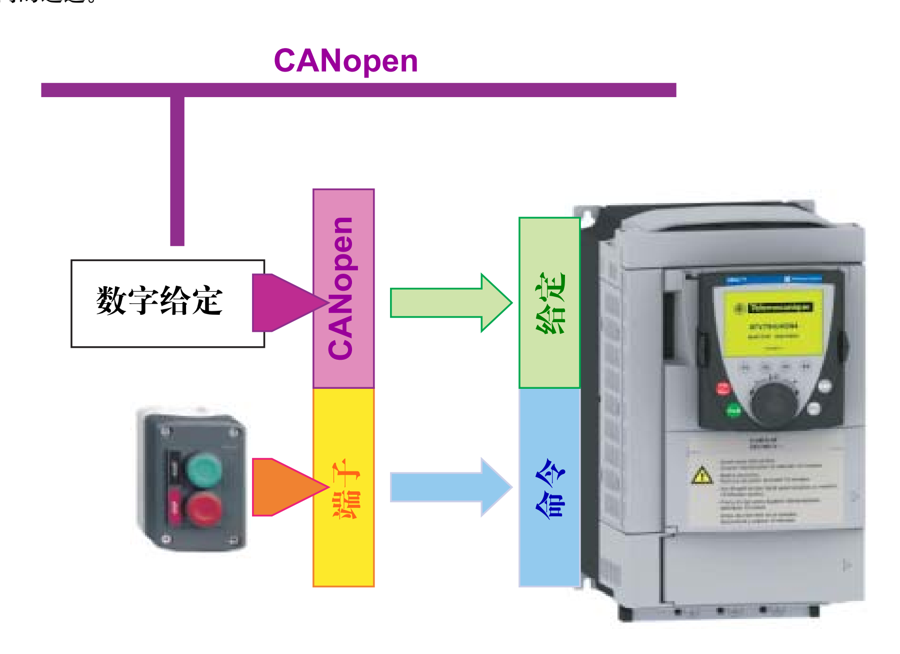


在 DSP402 配置文件中，通过终端配置组合模式：

菜单	参数	值
[1.6 - COMMAND] (CtL-)	[Profile] (CHCF)	[Not separ.] (SIM)

隔离模式

命令和给定可以来自不同的通道。



在 DSP402 配置文件中，隔离模式通过终端配置实现：

菜单	参数	值
[1.6 - COMMAND] (CtL-)	[Profile] (CHCF)	[Separate] (SEP)

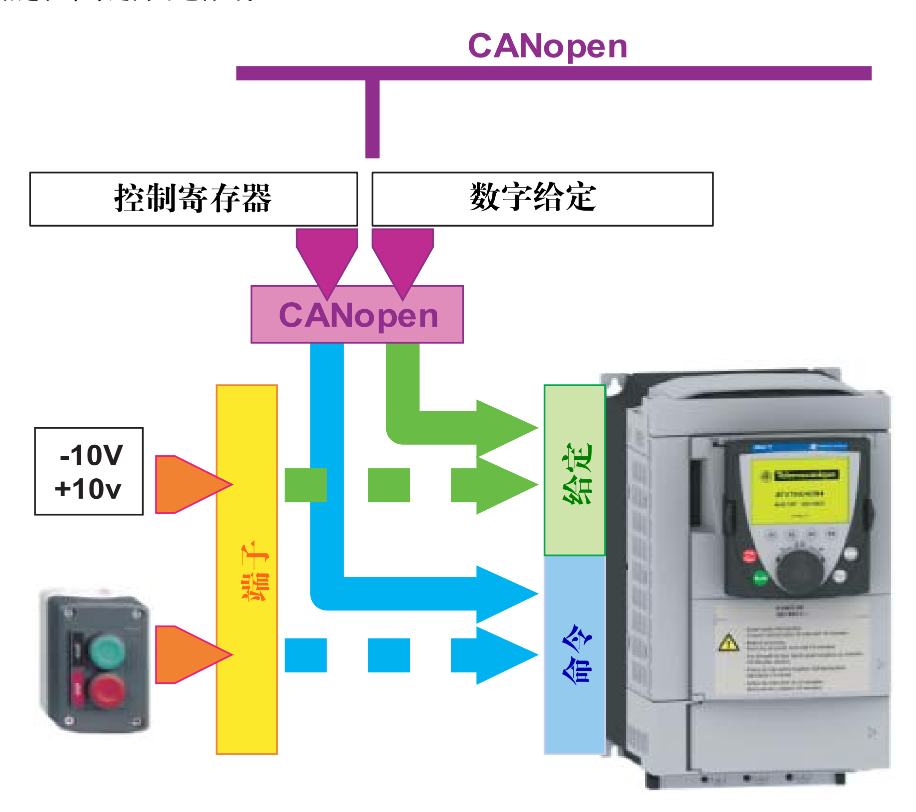
在 I/O 配置文件中，变频器自动处于隔离模式中。

菜单	参数	值
[1.6 - COMMAND] (CtL-)	[Profile] (CHCF)	[I/O 配置文件] (IO)

命令 / 给定切换

在组合模式下切换

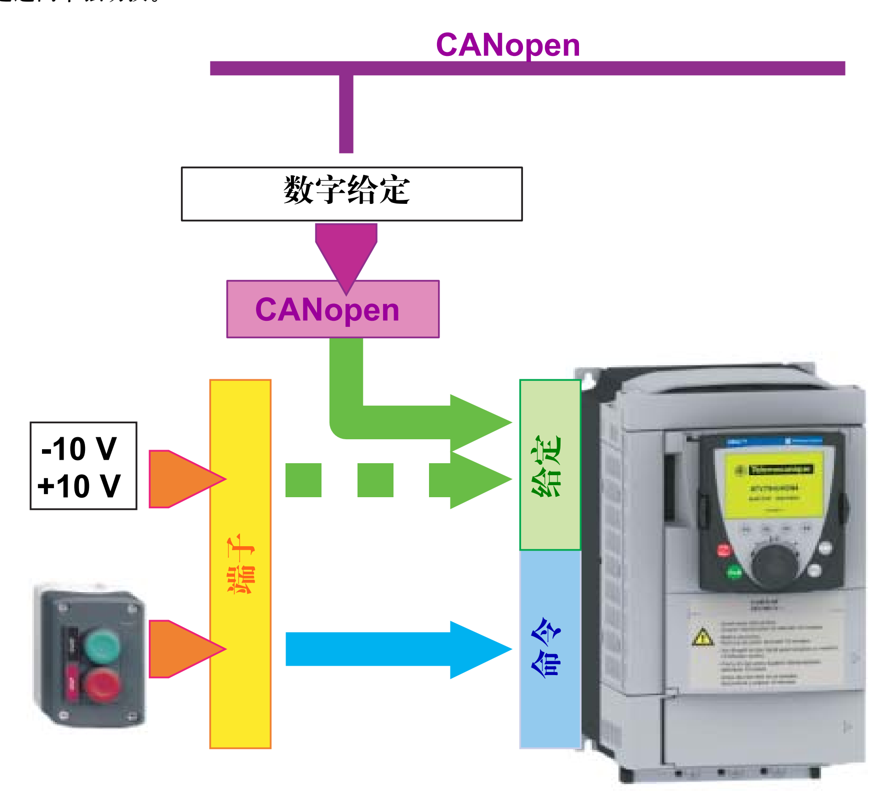
2 个通道间的切换对于给定和命令是同时进行的。



在本例中，不管 CANopen 还是终端都同时提供命令和给定。

在隔离模式下切换

给定和命令可以在 2 个通道间单独切换。



在本例中，命令总是来自于端子；给定可以来自 CANopen 或端子。

通道切换

给定通道配置

给定通道配置允许对给定源进行预定义，之后可以通过命令对其进行修改或切换。

有 3 个预定义给定通道：
- 给定通道 1
- 给定通道 1B
- 给定通道 2

给定通道 1 和 1B 用于变频器应用函数。
给定通道 2 被直接连至给定限制功能，而将应用函数旁路。

预定义的给定通道通过 **[Ref. 1 channel]** (Fr1)、 **[Ref. 1B channel]** (Fr1b) 和 **[Ref. 2 channel]** (Fr2) 配置参数指定，有以下值：
- **[No]** (nO)：未指定
- **[AI1 ref.]** (AI1)：模拟输入 AI1
- **[AI2 ref.]** (AI2)：模拟输入 AI2
- **[AI3 ref.]** (AI3)：模拟输入 AI3(如果有扩展卡)
- **[AI4 ref.]** (AI4)：模拟输入 AI4(如果有扩展卡)
- **[Pulse Input]** (PI)：频率输入 (如果有卡)
- **[HMI]** (LCC)：图形显示终端
- **[Modbus]** (Mdb)：集成式 Modbus
- **[CANopen]** (CAn)：集成式 CANopen
- **[Com. card]** (nEt)：通信卡 (如果有)
- **[Prog. card]** (APP)：Controller Inside(内置控制器) 卡 (如果有)。
- **[Encoder]** (PG)：编码器输入 (如果有卡)

注意：“+speed/-speed” (加速 / 减速) 功能在给定通道 2 上。更多信息参见编程手册。

命令通道配置

命令通道配置允许对命令源进行预定义，之后可以通过命令对其进行修改或切换。

有 2 个预定义的命令通道：
- 命令通道 1
- 命令通道 2

预定义的命令通道通过 **[Cmd channel 1]** (Cd1) 和 **[Cmd channel 2]** (Cd2) 配置参数指定，有以下值：
- **[Terminals]** (tEr)：端子
- **[HMI]** (LCC)：图形显示终端
- **[Modbus]** (Mdb)：集成式 Modbus
- **[CANopen]** (CAn)：集成式 CANopen
- **[Com. card]** (nEt)：通信卡 (如果有)
- **[Prog. card]** (APP)：Controller Inside(内置控制器) 卡 (如果有)。

切换

使用通道切换来选择预定义的通道。

它可以：
- 通过配置进行定义
- 通过输入或网络位来激活
- 在运行中通过网络进行写操作

可能的切换值有：

	函数给定的切换 [Ref 1B switching] (rCb)	直接给定的切换 [Ref. 2 switching] (rFC)	命令切换 [Cmd switching] (CCS)
通道 1	Fr1	Fr1	Cd1
通道 1B	Fr1b	-	-
通道 2	-	Fr2	Cd2
变频器输入	LI1 ... LI6		
逻辑 I/O 卡输入	LI7 ... LI10		
扩展 I/O 卡输入	LI11 ... LI14		
Modbus 命令位	bit 0 = C100 ... bit 15 = C115		
CANopen 命令位	bit 0 = C200 ... bit 15 = C215		
网络命令位	bit 0 = C300 ... bit 15 = C315		
Controller Inside (内置控制器) 命令位	bit 0 = C400 ... bit 15 = C415		

Fr1、 Fr1b、 Fr2、 Cd1 和 Cd2 的值可以在运行中通过网络进行配置或写入。

在 I/O 和 DSP402 配置文件 (隔离式) 中，可以进行独立切换：

类型	切换	通道 1	通道 2
给定	函数给定切换 [Ref 1B switching] (rCb)	函数给定 1 [Ref. 1 channel] (Fr1)	函数给定 1B [Ref. 1B channel] (Fr1b)
	直接给定切换 [Ref. 2 switching] (rFC)	函数给定 1 或 1B [Ref. 1 channel] (Fr1) [Ref. 1B channel] (Fr1b)	直接给定 2 [Ref. 2 channel] (Fr2)
命令	命令切换 [Cmd switching] (CCS)	命令 1 [Cmd channel 1] (Cd1)	命令 2 [Cmd channel 2] (Cd2)

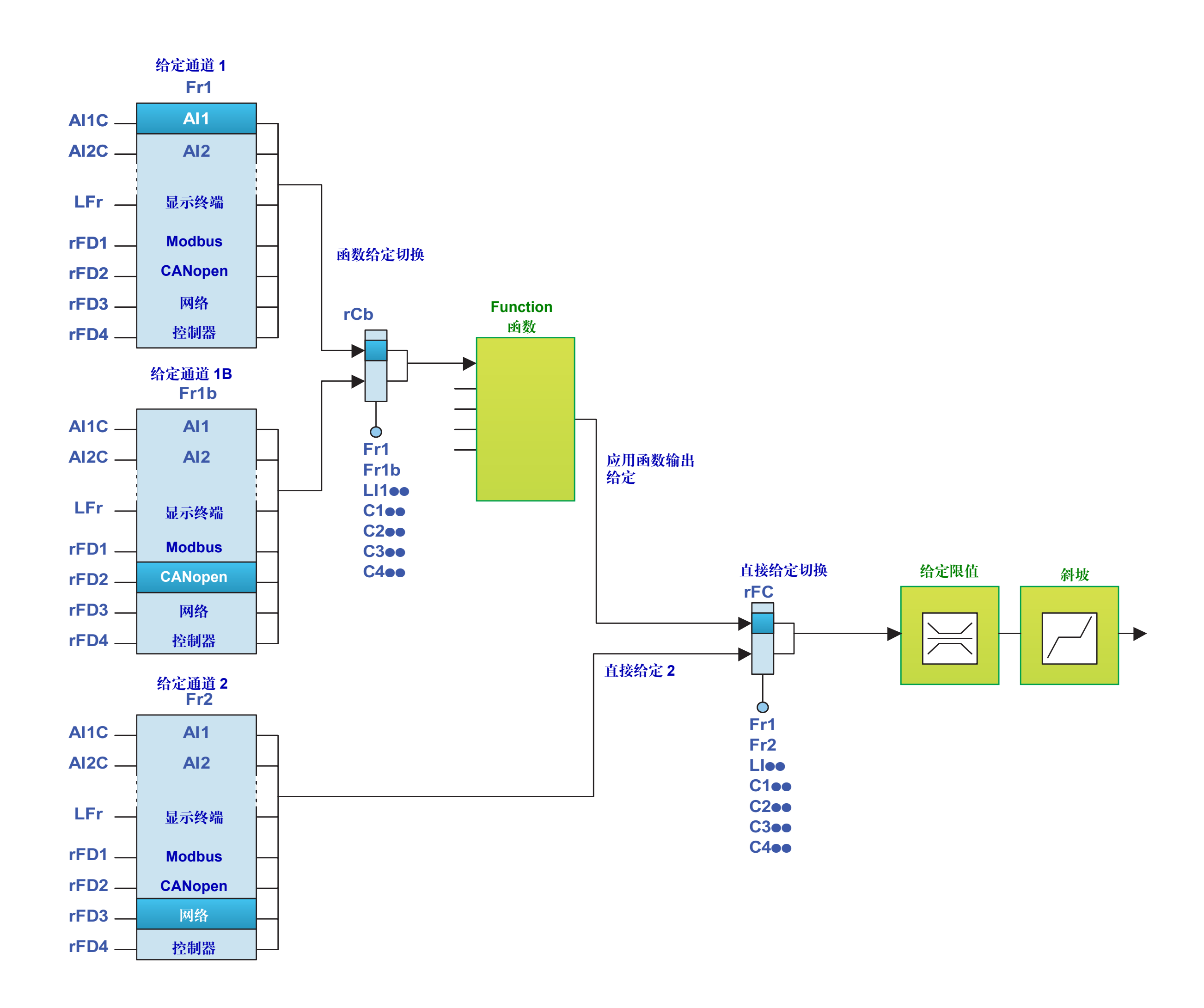
在 DSP402 配置文件 (组合式) 中，切换是同时的：

类型	切换	通道 1	通道 2
给定和命令	直接给定切换 [Ref. 2 switching] (rFC)	函数给定 1 或 1B [Ref. 1 channel] (Fr1) [Ref. 1B channel] (Fr1b)	直接给定 2 [Ref. 2 channel] (Fr2)
		命令 1 [Cmd channel 1] (Cd1)	命令 2 [Cmd channel 2] (Cd1)

给定切换原则

详细说明可查阅编程手册。

下图示出适用于所有模式的给定切换：
- I/O 配置文件
- DSP402 配置文件和隔离模式
- DSP402 配置文件和组合模式

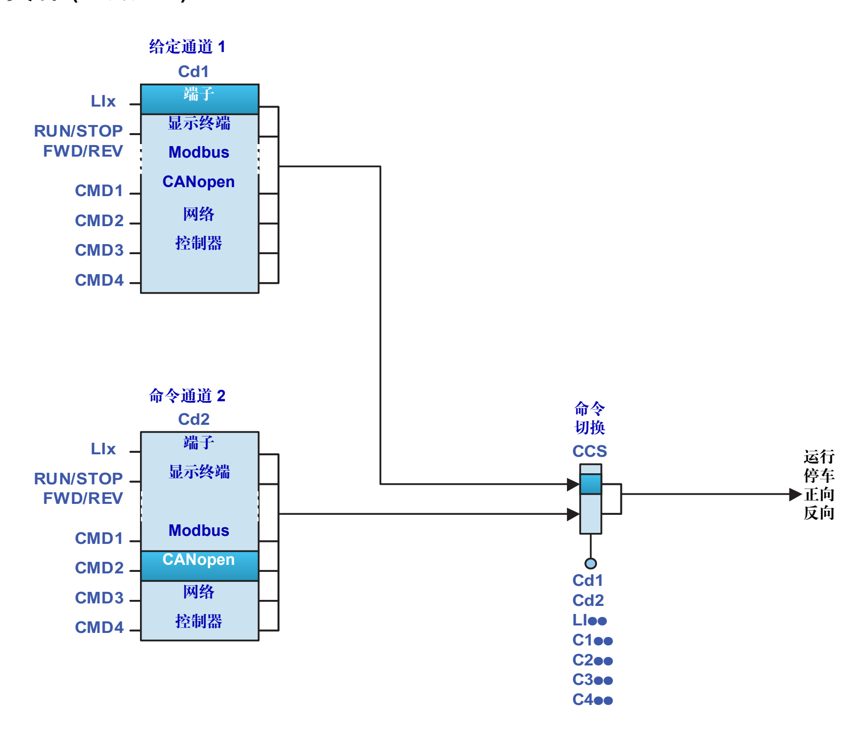


命令 / 给定切换

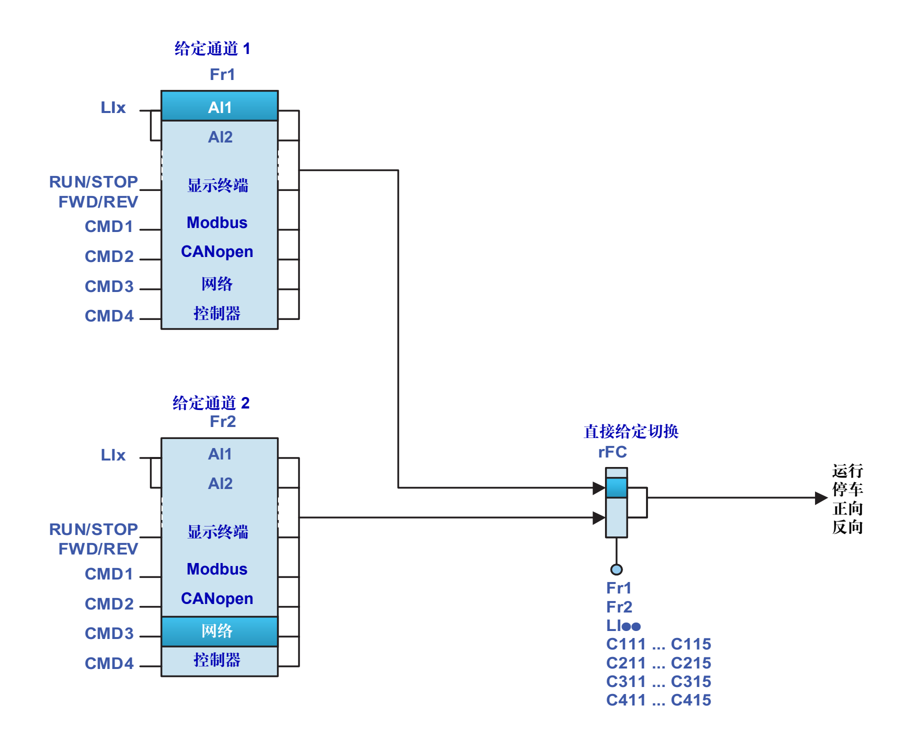
命令切换原则

详细说明可查阅编程手册。

I/O DSP402 配置文件 (隔离模式)



DSP402 配置文件 (组合模式)



定义控制字位

I/O 配置文件

I/O 配置文件在 16 个控制字位的定义和切换方面极其灵活。

要使用：
- 端子的一个输入
- 或来自另一个通信通道的控制字位

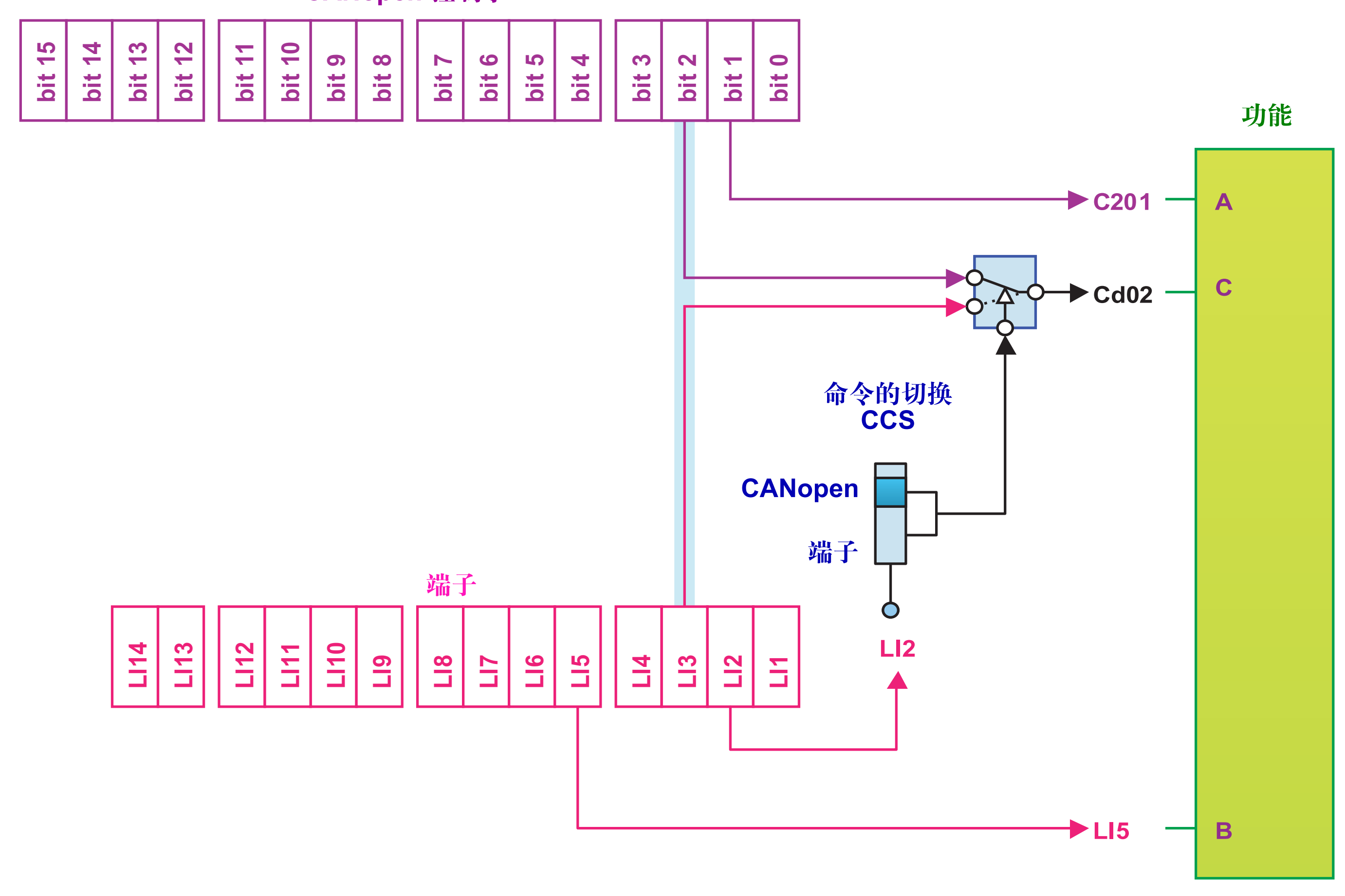
来切换控制字的位，只需对该功能输入配置一个切换过的定义以替换固定式定义即可。

同一命令的输入和位被切换。
变频器端子的输入 LI1 至 LI6 可被用以切换控制字位 0 至 5。
对于逻辑 I/O 卡，使用输入 LI7 至 LI10，控制字位 6 至 9 也可以被切换。
对于扩展逻辑 I/O 卡，使用输入 LI11 至 LI14，控制字位 10 至 13 也可以被切换。

某一项一旦被指定为可切换，它就不再能够被指定为固定式，反之亦然。 例如：当一个功能输入被指定为 CD04 后，它就不能再被指定为 LI5、 C104、 C204、 C304 或 C404。

例

功能输入 A 总是由 CANopen 控制字的位 1 来控制。
功能输入 B 总是由端子上的输入 LI5 来控制。
根据 LI2 的值，功能输入 C 由：
- 端子上的输入 LI3
- 或 CANopen 控制字的位 2 来控制。



以下各表显示出基于输入或位的定义。

以状态命令运行 [两线制] (2C)：
在所有宏配置中，缺省情况下位 1 被定义为运行方向命令 **[Reverse assign.] (rrS)**

Bit	切换定义	固定式定义						
		变频器端子	逻辑输入 / 输出 (I/O) 卡	扩展输入 / 输出 (I/O) 卡	集成式 Modbus	CANopen	网卡	“ControllerInside”（内置控制器）卡
bit 0	正向							
bit 1	Cd01	LI2	-	-	C101	C201	C301	C401
bit 2	Cd02	LI3	-	-	C102	C202	C302	C402
bit 3	Cd03	LI4	-	-	C103	C203	C303	C403
bit 4	Cd04	LI5	-	-	C104	C204	C304	C404
bit 5	Cd05	LI6	-	-	C105	C205	C305	C405
bit 6	Cd06	-	LI7	-	C106	C206	C306	C406
bit 7	Cd07	-	LI8	-	C107	C207	C307	C407
bit 8	Cd08	-	LI9	-	C108	C208	C308	C408
bit 9	Cd09	-	LI10	-	C109	C209	C309	C409
bit 10	Cd10	-	-	LI11	C110	C210	C310	C410
bit 11	Cd11	-	-	LI12	C111	C211	C311	C411
bit 12	Cd12	-	-	LI13	C112	C212	C312	C412
bit 13	Cd13	-	-	LI14	C113	C213	C313	C413
bit 14	Cd14	-	-	-	C114	C214	C314	C414
bit 15	Cd15	-	-	-	C115	C215	C315	C415

以上升 / 下降沿命令运行 [三线制] (3C)：
在所有宏配置中，缺省情况下位 2 被定义为运行方向命令 **[Reverse assign.] (rrS)**

Bit	切换定义	固定式定义						
		变频器端子	逻辑输入 / 输出 (I/O) 卡	扩展输入 / 输出 (I/O) 卡	集成式 Modbus	CANopen	网卡	“Controller Inside”（内置控制器）卡
bit 0	运行授权							
bit 1	正向							
bit 2	Cd02	LI3	-	-	C102	C202	C302	C402
bit 3	Cd03	LI4	-	-	C103	C203	C303	C403
bit 4	Cd04	LI5	-	-	C104	C204	C304	C404
bit 5	Cd05	LI6	-	-	C105	C205	C305	C405
bit 6	Cd06	-	LI7	-	C106	C206	C306	C406
bit 7	Cd07	-	LI8	-	C107	C207	C307	C407
bit 8	Cd08	-	LI9	-	C108	C208	C308	C408
bit 9	Cd09	-	LI10	-	C109	C209	C309	C409
bit 10	Cd10	-	-	LI11	C110	C210	C310	C410
bit 11	Cd11	-	-	LI12	C111	C211	C311	C411
bit 12	Cd12	-	-	LI13	C112	C212	C312	C412
bit 13	Cd13	-	-	LI14	C113	C213	C313	C413
bit 14	Cd14	-	-	-	C114	C214	C314	C414
bit 15	Cd15	-	-	-	C115	C215	C315	C415

DSP402 配置文件

如果功能输入被指定到可切换位，则同一命令的控制字位被切换。
使用扩展 I/O 卡上的 LI12、 LI13 或 LI14 可以实现切换。

某一位一旦被指定为可切换，它就不再能够被指定为固定式，反之亦然。
例如：当一个功能输入被指定为 Cd04 后，它就不能再被指定为 LI5、 C104、 C204、 C304 或 C404。

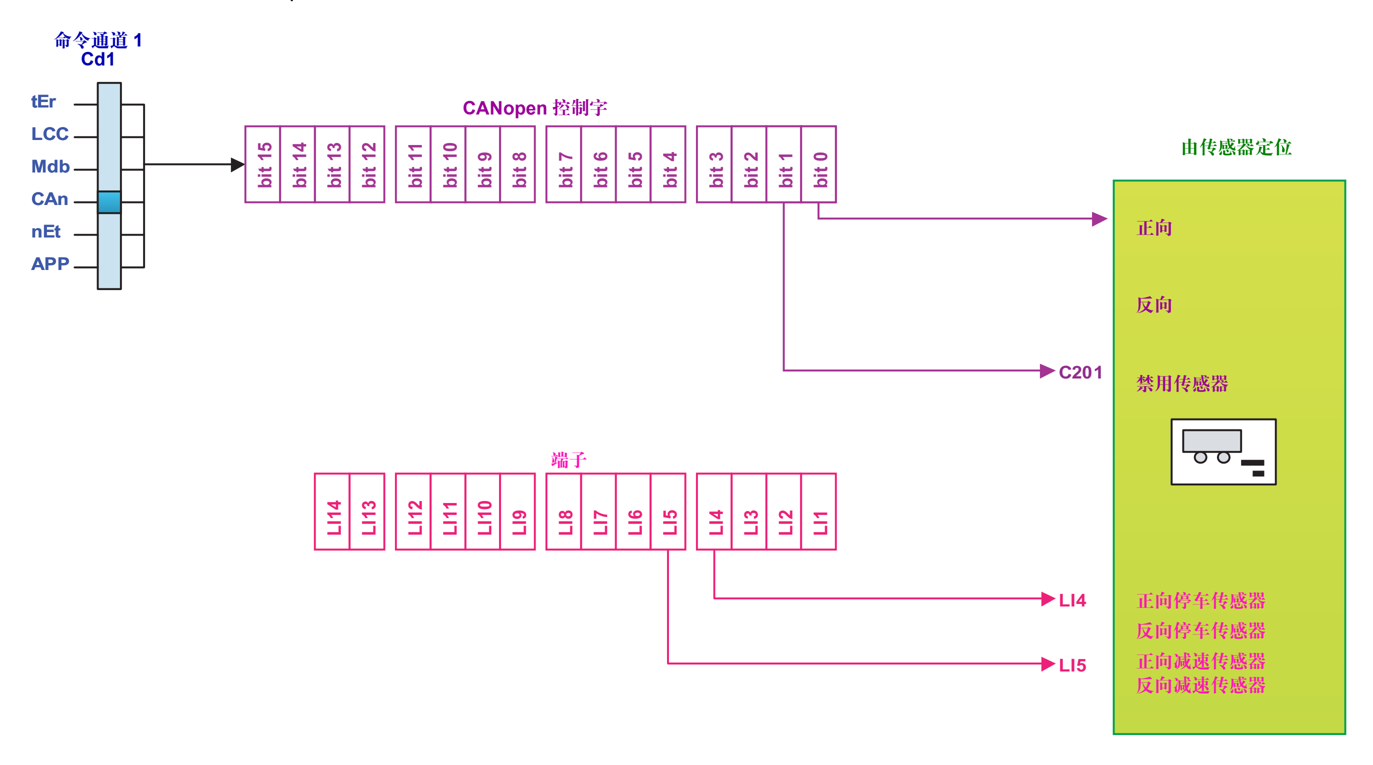
下表显示出基于输入或位的定义。

Bit	切换定义	固定式定义						
		变频器端子	逻辑输入 / 输出 (I/O) 卡	扩展输入 / 输出 (I/O) 卡	集成式 Modbus	CANopen	网卡	“Controller Inside” (内置控制器) 卡
bit 0	-	LI1	-	-	-	-	-	-
bit 1	-	LI2	-	-	-	-	-	-
bit 2	-	LI3	-	-	-	-	-	-
bit 3	-	LI4	-	-	-	-	-	-
bit 4	-	LI5	-	-	-	-	-	-
bit 5	-	LI6	-	-	-	-	-	-
bit 6	-	-	LI7	-	-	-	-	-
bit 7	-	-	LI8	-	-	-	-	-
bit 8	-	-	LI9	-	-	-	-	-
bit 9	-	-	LI10	-	-	-	-	-
bit 10	-	-	-	LI11	-	-	-	-
bit 11	Cd11	-	-	LI12	C111	C211	C311	C411
bit 12	Cd12	-	-	LI13	C112	C212	C312	C412
bit 13	Cd13	-	-	LI14	C113	C213	C313	C413
bit 14	Cd14	-	-	-	C114	C214	C314	C414
bit 15	Cd15	-	-	-	C115	C215	C315	C415

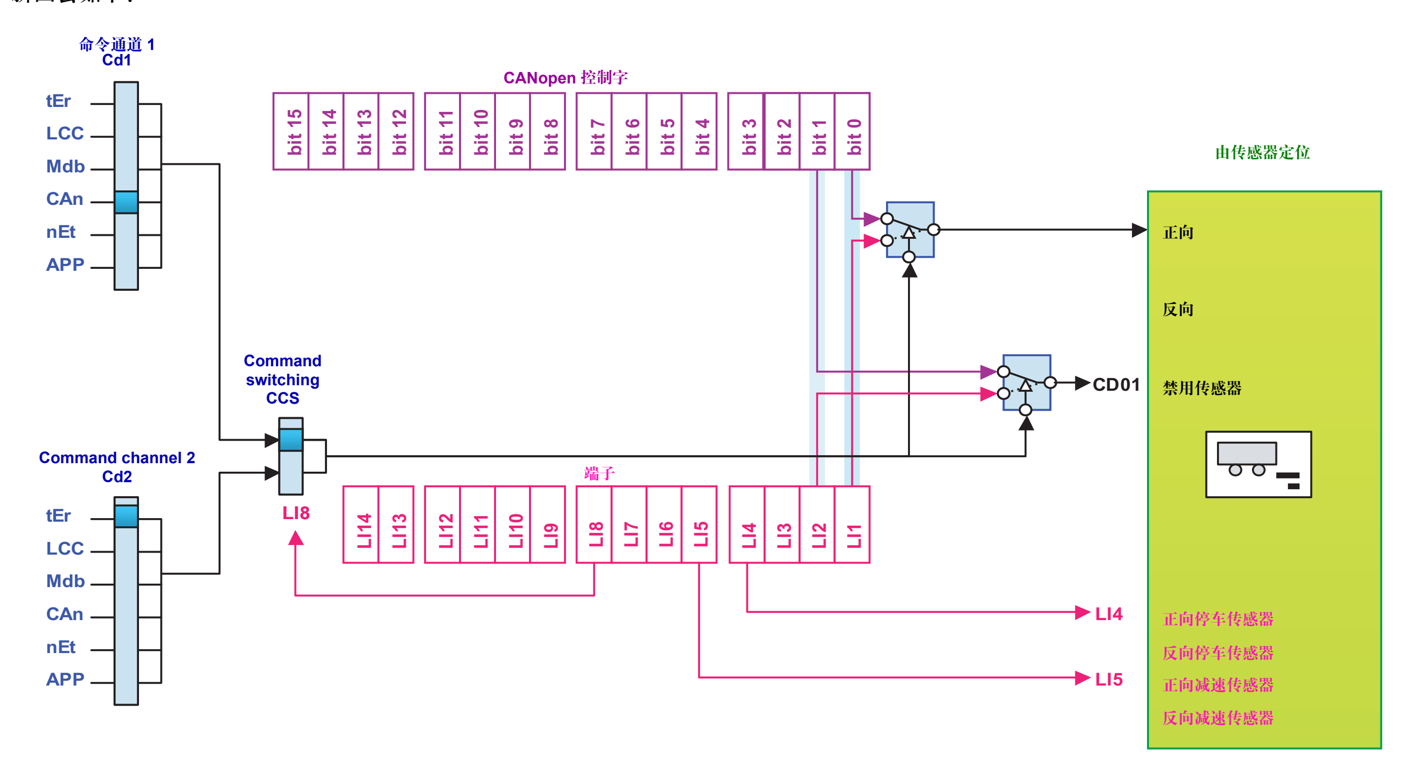
例：带传感器功能定位的 I/O 配置文件

我们现在返回 “I/O 配置文件” 一节中给出的例子。

在下图中，命令仅来自于 CANopen：



对于不同的应用，必须做好准备，以确保能够进行运行命令的切换以及端子处传感器和给定的禁用。
新图会如下：



命令 / 给定切换

配置以下参数：

参数	值	备注
命令类型	按状态 (2 线制)	运行命令由 CANopen 控制字的位 0 获得。
配置文件	IO 配置文件	
给定 1 配置	CANopen	给定 1 来自 CANopen 卡。
命令 1 配置	CANopen	命令 1 来自 CANopen 卡。
给定 1B 配置	AI1	给定 1B 来自模拟输入 1。必须采用给定 1B 而不是给定 2，因为其使用是由定位功能实现。
命令 2 配置	端子	命令 2 来自端子。
停止传感器的定义	输入 LI4	传感器输入不被切换。
减速传感器的定义	输入 LI5	
传感器禁用命令的定义	位 1 被切换	
命令切换的定义	输入 LI8	LI8 输入启用命令和给定的切换。
应用给定切换 1/1B 定义	输入 LI8	

通过图形显示终端配置：

菜单 / 子菜单	参数	值
[1.5 INPUTS / OUTPUTS] (I-O-)	**[2/3 wire control]** (tCC)	**[2 wire]** (2C)
[1.6 - COMMAND] (CtL-)	**[Profile]** (CHCF)	**[I/O profile]** (IO)
	[Ref. 1 channel] (Fr1)	**[CANopen]** (CAn)
	[Cmd channel 1] (Cd1)	**[CANopen]** (CAn)
	[Cmd channel 2] (Cd2)	**[Terminals]** (tEr)
	[Cmd switching] (CCS)	**[LI8]** (LI8)
[1.7 APPLICATION FUNCT.] (FUn-) **[POSITIONING BY SENSORS]** (LPO-)	**[Stop FW limit sw.]** (SAF)	**[LI4]** (LI4)
	[Slowdown forward] (dAF)	**[LI5]** (LI5)
	[Disable limit sw.] (CLS)	**[Cd01]** (Cd01)
	[Ref. 1B channel] (Fr1b)	**[Ref. AI1]** (AI1)
	[Ref 1B switching] (rCb)	**[LI8]** (LI8)

在切换时复制

在切换通道时，可以将给定或命令从函数通道 1 复制至通道 2。

菜单	子菜单
[1.6 COMMAND] (CtL-)	

参数	可能的值
[Copy channel 1 --> 2]	不复制 [No] (nO) 复制给定 [Reference] (SP) 复制命令 [Command] (Cd) 复制命令和给定 [Cmd + ref.] (ALL)

如果不进行复制，变频器将按照配置的停车类型 [Type of stop] (Stt) 停车，直至接收到第一个命令和给定。

斜坡前的给定 (FrH) 会被复制，除非直接通道 2 给定通过 +/- speed(加 / 减速度) 给出。
如果直接通道 2 给定通过 +/- speed(加 / 减速度) 给出，则斜坡后 (rFr) 给定被复制。

如果直接通道 2 命令通过端子给出，则函数通道 1 命令即使在脉冲控制 (3 线制)[3 wire] (3C) 中也不会被复制。

如果直接通道 2 给定通过 AI1、 AI2、 AI3、 AI4、编码器输入或频率输入给出，则通道 1 给定不被复制。

定义

强制本机模式支持向端子或显示终端的切换。
此功能是对通道切换的补充，它使 Altivar 58 系列的现有功能可以得到利用。

强制本机模式仅在 DSP402 配置文件中可用，而在 I/O 配置文件中不可用。

其他所有通信的优先级均高于强制本机模式。

强制本机模式可通过显示终端配置：

菜单	子菜单
[1.9 COMMUNICATION] (COM-)	[强制本机] (LCF-)

参数	可能的值
强制本机开关 [强制本机 assign.] (FLO)	功能无效： [No] (nO) 定义至一个逻辑输入 (LI1 ... LI14)： [LI1] (LI1) ... [LI14] (LI14) 当输入为状态 1 时强制本机模式有效。
强制本机通道 [强制本机 Ref.] (FLOC)	停车时强制本机 [No] (nO) 将命令定义至端子，将给定定义至模拟输入 AI1 ... AI4 中的一个 [AI2 ref.] (AI2), [AI3 ref.] (AI3), [AI4 ref.] (AI4) 将命令定义至端子，将给定定义至频率输入 (如果有卡) [Pulse Input] (PI) 将给定 [HMI Frequency ref.] (LFr) 和命令 (RUN/STOP/FWD/REV 按钮) 定义至图形显示终端 [HMI] (LCC)

在 “强制本机” (强制本机) 状态中：
- 任何将通过这些通道对参数进行写操作的尝试都会被拒绝 (适用于命令、给定和调整参数)。
- 但参数可以被读取。
- 变频器不会对通信故障进行记录。

在退出 “强制本机” (强制本机) 模式时：
- 变频器会将运行命令、方向和强制本机给定复制到有效的通道 (保持)。
- 在一段延时 [Time-out forc. local] (FLOt) 之后重新监测有效的命令和给定通道。
- 变频器控制仅在变频器已接收到给定和命令后才生效。

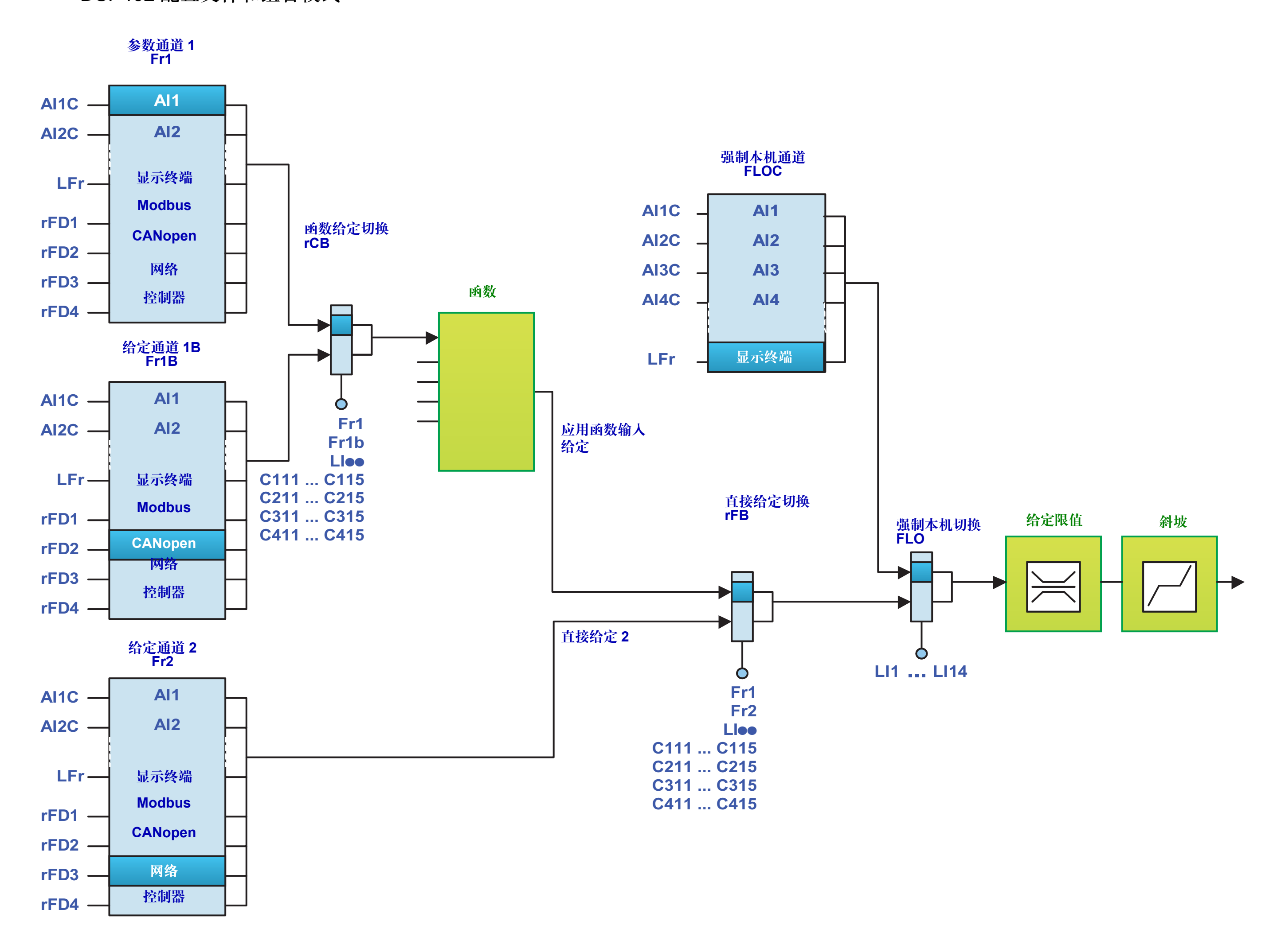
延时 [Time-out forc. local] (FLOt) (缺省值 = 10 s) 可通过远程图形显示终端配置：

菜单	子菜单	参数
[1.9 COMMUNICATION] (COM-)	[FORCED LOCAL] (LCF-)	[强制本机] (FLOt)

强制本机模式和给定切换

详细说明可查阅编程手册。

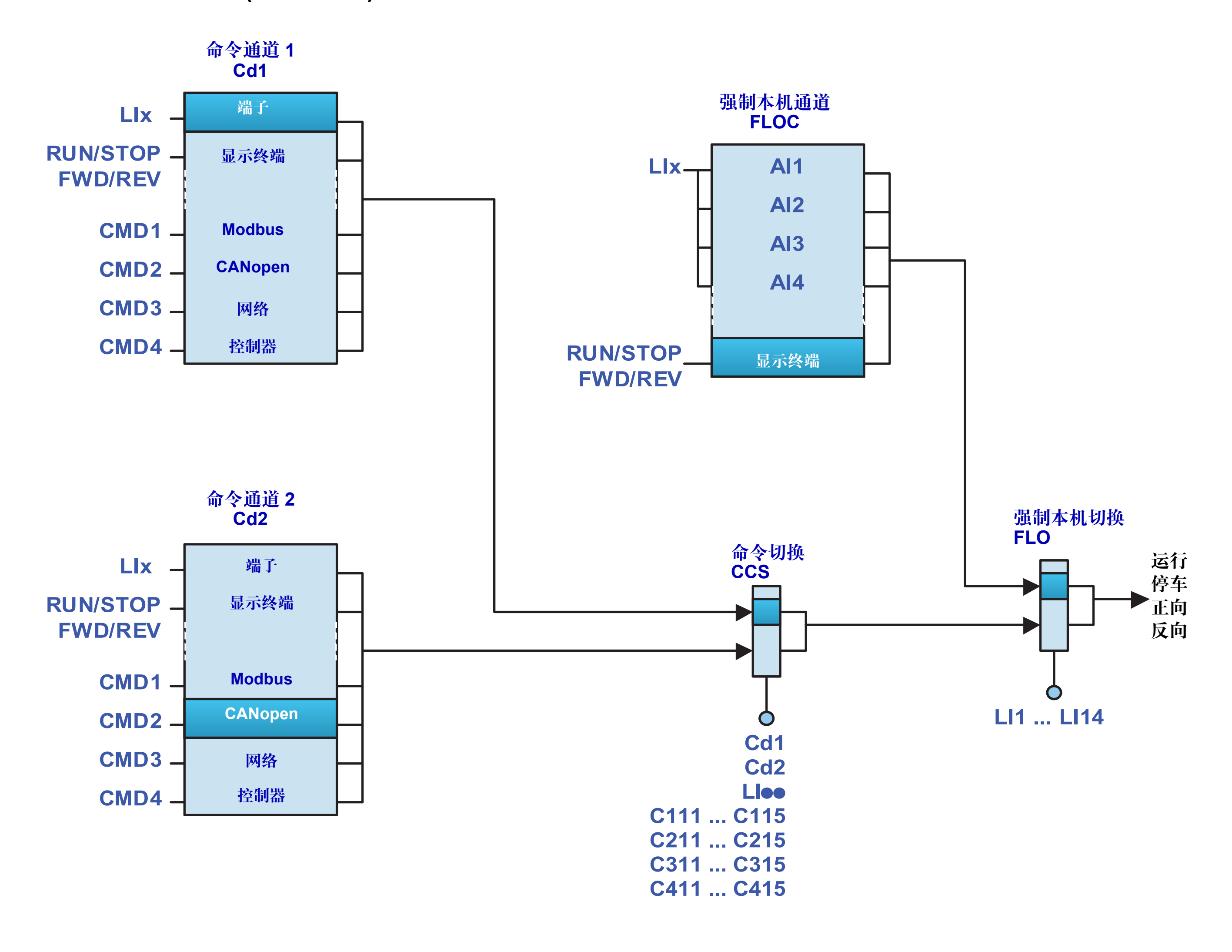
此图示出适用于所有模式的给定切换：
- DSP402 配置文件和隔离模式
- DSP402 配置文件和组合模式



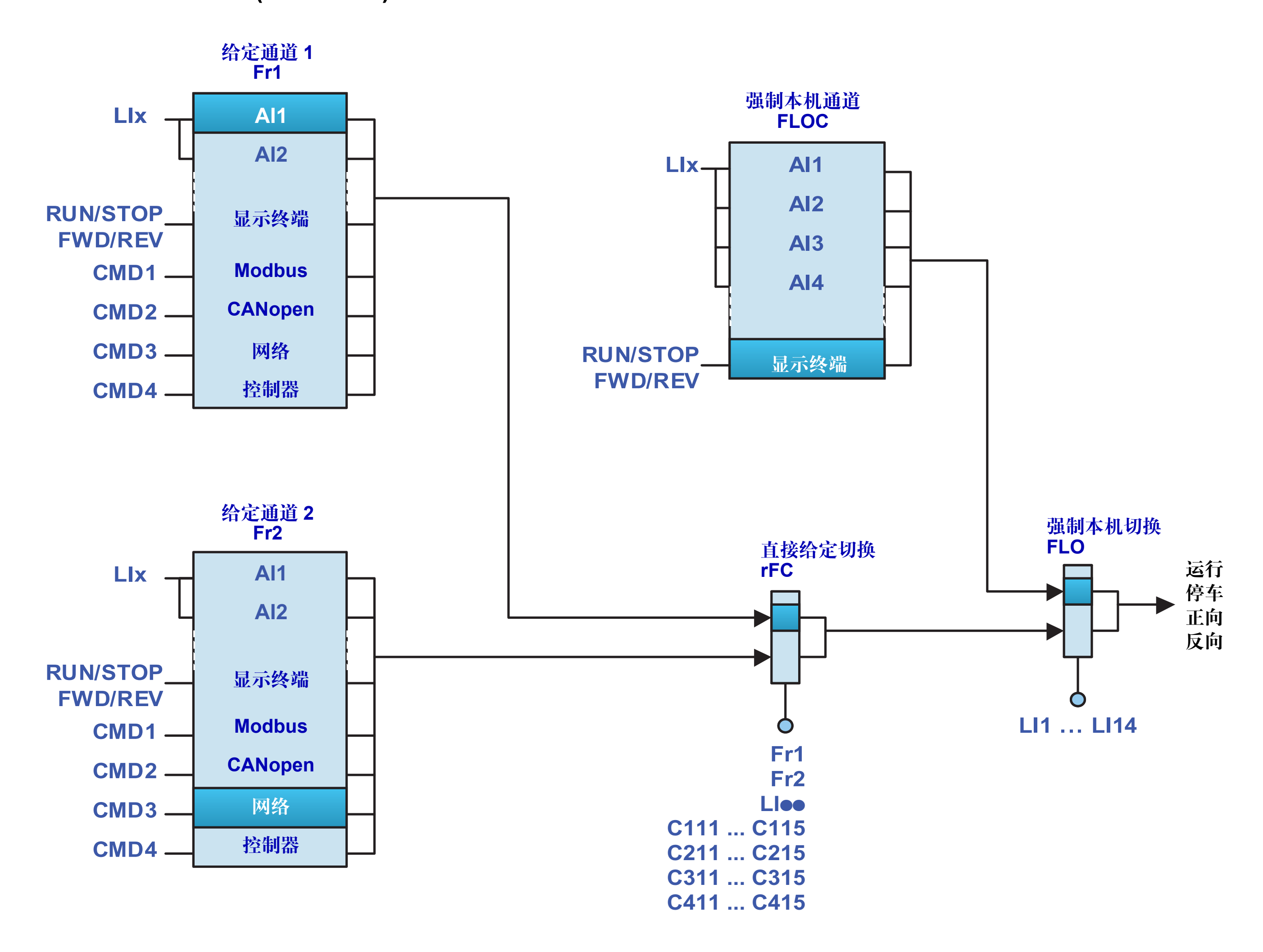
强制本机模式和命令切换

详细说明可查阅编程手册。

DSP402 配置文件 (隔离模式)



DSP402 配置文件 (组合模式)



优先停车

在图形显示终端上的优先停车

即使图形显示终端不是设置的命令通道，在满足以下条件下按图形显示终端上的 STOP(停车) 键也将触发自由停车：
- **[1.6 - COMMAND]** (CtL-) 菜单中的 **[Stop Key priority]** (PSt) 参数已通过终端被配置为 **[Yes]** (YES) (出厂设置)。

如果图形显示终端是设置的命令通道，则 STOP 键将会按照 **[Type of stop]** (Stt) 参数所配置的停车类型触发一次停车，而不管 **[Stop Key priority]** (PSt) 参数的值如何。

图形显示终端的作用与配置文件无关。

I/O 配置文件

在 I/O 配置文件中：

配置为固定式定义 (LI●●，C1●●，C2●●，C3●●，C4●●) 至端子输入或控制字位的停车和故障命令为优先命令，即使该通道当前无效也是如此。

配置为切换式定义 (Cd00 ... Cd15) 的命令仅在通道有效时方为有效。

固定式定义采用以下值配置：

通道	按状态命令运行 **[2 wire] (2C)**	按沿命令运行 **[3 wire] (3C)**
变频器端子	LI2 ... LI6	LI3 ... LI6
逻辑输入 / 输出 (I/O) 卡	LI7 ... LI10	
扩展输入 / 输出 (I/O) 卡	LI11 ... LI14	
集成式 Modbus	C101 ... C115	C102 ... C115
CANopen	C201 ... C215	C202 ... C215
通信卡	C301 ... C315	C302 ... C315
“Controller Inside” (内置控制器) 卡	C401 ... C415	C402 ... C415

命令	配置	= 0	= 1	启动所需值 (1)
Freewheel stop (自由停车)	**[Freewheel stop ass.]** (nSt)	停车	未停车	1
Fast stop (快速停车)	**[Fast stop assign.]** (FSt)	停车	未停车	1
DC injection braking (直流注入制动)	**[DC injection assign.]** (dCI)	无制动	制动	0
External fault (外部故障)	**[External fault ass.]** (EtF)	无故障	故障	0

(1) 如果为固定式定义，则即使另一通道有效，也是启动所需的值。

在按沿命令运行时，通过 **[3 wire]** (3C) 配置：
缺省情况下停车命令 (运行允许) 被定义为切换位命令 0(相当于 Cd00)：
- 如果端子有效，则它仅在端子 (LI1) 上有效。
- 如果网络有效，则仅通过网络 (位 0) 有效。

DSP402 配置文件

在 DSP402 配置文件中，隔离或组合模式：

针对终端输入或控制字位的固定式定义 (LI●●、 C1●●、 C2●●、 C3●●、 C4●●) 配置的停车和故障命令为优先命令，即使该通道无效也是如此。

针对切换式定义 (Cd11 ... Cd15) 配置的命令仅当该通道有效时才有效。

固定式定义采用以下值配置：

通道	按状态命令运行 [2 wire] (2C)	按沿命令运行 [3 wire] (3C)
变频器端子	LI2 ... LI6	LI3 ... LI6
逻辑输入 / 输出 (I/O) 卡	LI7 ... LI10	
扩展输入 / 输出 (I/O) 卡	LI11 ... LI14	
集成式 Modbus	C111 ... C115	
CANopen	C211 ... C215	
通信卡	C311 ... C315	
“Controller Inside” (内置控制器) 卡	C411 ... C415	

缺省情况下 C●11 被定义为反向命令 [Reverse assign.] (rrS)。

在端子上：

命令	配置	= 0	= 1	启动所需值 (1)	5- 运行被允许后达到的状态
Freewheel stop (自由停车)	[Freewheel stop ass.] (nSt)	停车	未停车	1	2-Switch on disabled (通电被禁止)
Fast stop (快速停车)	[Fast stop assign.] (FSt)	停车	未停车	1	4-Switch on (通电)
DC injection braking (直流注入制动)	[DC injection assign.] (dCI)	无制动	制动	0	5-Operation enabled (运行被允许)
External fault (外部故障)	[External fault ass.] (EtF)	无故障	故障	0	8-Fault (故障)

(1) 如果为固定式定义，则即使另一通道有效，也是启动所需的值。

在按沿命令运行时，通过 [3 wire] (3C) 配置，缺省情况下停车命令 (运行允许) 被定义至 LI1。即使端子不是有效通道，此命令也有效。

通过网络：

命令	配置	= 0	= 1	启动所需值 (1)	5- 运行被允许后达到的状态
Fast stop (快速停车)	[Fast stop assign.] (FSt)	未停车	停车	0	4-Switch on (通电)
DC injection braking (直流注入制动)	[DC injection assign.] (dCI)	无制动	制动	0	5-Operation enabled (运行被允许)
External fault (外部故障)	[External fault ass.] (EtF)	无故障	故障	0	8-Fault (故障)

(1) 如果为固定式定义，则即使另一通道有效，也是启动所需的值。

在 DSP402 配置文件中，不能将自由停车命令 [Freewheel stop ass.] (nSt) 定义至控制字。通过使用 “5-Disable operation” (禁止运行) 或 “Halt” (暂停) 命令且停车类型 [Type of stop] (Stt) 参数配置为 [Freewheel] (nSt) 来实现自由停车。

通信监测

Altivar 71 及其网络端口具有监测和通信机制。

原则

在初始化 (上电) 后，变频器会检查是否已由有效网络首次写入至少一个命令或给定参数。

此后，如果在此网络上出现通信故障 (依照特定于协议的判据)，变频器将会按照配置做出反应 (故障、维护、低效运行等)。

变频器只有在有效网络的所有命令和给定参数都被写入后才会启动。

网络监测判据

按照特定于协议的判据对网络进行监测，判据汇总如下。这些判据在相应网络的手册中有介绍。
如果检测到异常，则端口或网卡会发出一个通信报警。

<table>
<tr><th>协议</th><th>判据</th><th>相关故障 (1)</th></tr>
<tr><td>集成式 Modbus 端口</td><td>• 根据接收到的发送给变频器的可调的超时设置。</td><td>[Modbus fault] (SLF)</td></tr>
<tr><td>集成式 CANopen 端口</td><td>• 脉动 (Heartbeat)
• 总线离线
• 超限
• NMT 状态机转换</td><td>[CANopen FAULT] (COF)</td></tr>
<tr><td rowspan="2">Modbus TCP/IP 以太网卡</td><td>• FDR 故障
• IP 地址冲突故障</td><td>[EXTERNAL FAULT NET.] (EPF2)</td></tr>
<tr><td>• 根据所接收到的控制字 (I/O 扫描或消息) 的可调的超时设置
• 网络过载</td><td rowspan="8">[NETWORK FAULT] (CNF)</td></tr>
<tr><td>Fipio 卡</td><td>• 根据所接收到送往变频器的周期性变量的不可调的超时设置</td></tr>
<tr><td>Modbus Plus 卡</td><td>• 可调的超时设置：
  • 根据所接收到的送往变频器的周期性变量 (Peer cop)
  • 或在没有配置周期性变量 (Peer cop) 时，根据送往变频器的 Modbus 消息 Modbus 卡</td></tr>
<tr><td>Modbus 卡</td><td>• 根据所接收到送往变频器的请求的固定超时设置 (10 s)</td></tr>
<tr><td>Uni-Telway 卡</td><td>• 根据主站轮询的固定超时设置 (10 s)</td></tr>
<tr><td>Profibus DP 卡</td><td>• 根据所接收到的送往变频器的周期性变量 (PZD 和 PKW) 定义的可调的超时设置 (通过网络配置软件)</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 卡</td><td>• 可调的超时设置：
  • 根据所接收到送往变频器的周期性变量 (轮询和 COS)
  • 或根据网络活动，在没有配置周期性变量时</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 卡</td><td>• 根据所接收到的送往变频器的周期性变量的超时设置</td></tr>
</table>

(1) 该故障在特定条件下被触发。

运行细节

运行细节较为复杂。
一般没有必要阅读本章，除非在以下特定情况下：
- 当有多个网络可被用来控制变频器时
- 当控制变量不采用自动发送方式以优化扫描时间 (有可能触发通信故障) 时

参数监测

- 如果某个参数被配置为变频器功能输入，则它将参与变频器控制。

例：
如果在给定功能上的操作有效且给定 2 已被定义至 Modbus，则 Modbus 给定将参与控制。

- 对于每个通信通道，变频器会监测所有在变频器控制中可能会涉及的命令和给定参数：
  - 控制字 (CMD)
  - 速度给定 (LFRD)
  - 频率给定 (LFR)
  - 力矩给定 (LTR)
  - PID 调节器给定 (PISP)
  - PID 调节器反馈 (AIU1)
  - 给定倍增系数 (MFR)

- 这些参数一经写入到通信通道一次，它立即在该通道上被确认。

- 在以下情况下，被监测的网络参数的确认被复位：
  - 通信报警
  - 强制本机模式中

通信通道监测

- 某些通信通道如果必须提供以下参数之一，则它们即被视为必须参与者：
  - 来自有效命令通道的控制字 (CMD)
  - 包含命令切换的控制字 (在 **[Cmd switching]** (CCS) 上配置的位)
  - 包含给定 1'1B 切换的控制字 (在 **[Ref 1B switching]** (rCb) 上配置的位)
  - 包含给定 1'2 切换的控制字 (在 **[Ref. 2 switching]** (rFC) 上配置的位)
  - 来自有效给定通道的频率或速度给定 (LFR 或 LFRD)
  - 频率或速度给定相加 (LFR 或 LFRD) 2 (定义至 **[Summing ref. 2]** (SA2))
  - 频率或速度给定相加 (LFR 或 LFRD) 3 (定义至 **[Summing ref. 3]** (SA2))
  - 频率或速度给定相减 (LFR 或 LFRD) 2 (定义至 **[Subtract ref. 2]** (dA2))
  - 频率或速度给定相减 (LFR 或 LFRD) 3 (定义至 **[Subtract ref. 3]** (dA3))
  - 力矩给定 (LFR)
  - PID 调节器给定 (PISP)
  - PID 调节器反馈 (AIU1)
  - 给定倍增系数 (MFR) 2 (定义至 **[Multiplier ref. 2]** (MA2))
  - 给定倍增系数 (MFR) 3 (定义至 **[Multiplier ref. 3]** (MA3))

- 在一个强制参与通道上确认一个参数将启动对该通道的监测。

- 如果被监测的端口或网卡发出了通信报警 (按照协议判据)，则变频器将触发一个通信故障。
变频器会按照通信故障配置 (故障、维护、低效运行等) 做出反应。

- 如果在未被监测的通道上出现通信报警，则变频器将不会触发通信故障。

例：
变频器上电。它被连接至有效通道 CANopen。
PLC 上电，但不处于 RUN (运行) 模式。这样，总线有效但尚没有参数发送至变频器。
如果 CANopen 总线断开，则会触发 “Bus off” (总线离线) 报警，但不是通信故障。

- 变频器不会监测待命的通道，这些通道提供了：
  - 一个不包含通道切换的定义了命令的控制字 (例如：定义至 C213 的快速停车)
  - 一个包含有定义了预置速度的控制字

- 如果在一个非有效通道的命令和控制字位之间有一个固定式定义，则此网络上的通信报警将不会触发通信故障。

例：
一台配有 “Controller Inside” (内置控制器) 卡和以太网卡的变频器。
“Controller Inside” (内置控制器) 卡控制变频器 (命令和给定)。
以太网控制字的一个位被定义至 “fast stop” (快速停车)。
如果变频器与以太网网络断开，则变频器就不能再通过以太网停车 (但这样不会触发通信故障)。

通信通道的启用

- 一旦所有所涉及参数均被确认，一个通信通道即被启用。

例：
变频器处于以简单速度控制的 I/O 配置文件。命令和给定通道均由 Modbus 组成。
控制字和速度给定一经接收， Modbus 通道即被启用。

- 变频器只能在所有强制参与通道均被启用后才能启动。

例：
处于 DSP402 配置文件的变频器连接至 Modbus，它是有效通道。
除非给定已被写入至少一次，将不能够进入“5-Operation enabled”(运行被允许)状态，即使已发出“4-Enable operation”(启用运行)命令。

例：
变频器被连接至 Modbus。
给定和命令通道都是端子。
运行功能被启动，求和输入 2 被定义至 Modbus。
变频器将不会启动，直至 Modbus 已提供给定。

例：
变频器被配置为在端子和 CANopen 之间切换。
如果切换命令被定义至以太网卡，则只有在以太网通道被启用后方可启动。

- 通信通道在以下情况下会被禁用：
  - 通信报警
  - 强制本机模式中

无效通信通道的监测

- 无效通道就是当前变频器控制中未涉及的通道。

- 端口或网卡上的报警不会触发在无效通道上触发通信故障。

例：
变频器配用专门监测变频器的以太网卡。如果变频器与以太网网络断开，则不会触发故障。

无效通信通道的启用

- 当定义至某个通信通道的所有被监测参数均被确认时，无效的通信通道即被启用。

例：
变频器处于使用简单速度控制的 I/O 配置文件中。命令和给定通道均由 Modbus 提供。
控制字和速度 / 频率给定一经接收， Modbus 通道将立即被启用。

- 当从一个已启用通道切换到被禁用通道时，变频器会立即触发通信故障。

涉及 Modbus TCP/IP 以太网卡的特例

- 在出现 FDR 或 IP 地址冲突故障的情况下，会触发一个通信故障，而不论此通道状态如何 (有效、参与者等)。

对通信故障的反应

在通信故障 (被监测的通道上) 情况下，变频器将按照 **[1.8 - FAULT MANAGEMENT]** (FLt-) 菜单 (**[COM. FAULT MANAGEMENT.]** (CLL-) 子菜单) 中以下参数的规定做出反应：

- 对集成式 Modbus 为 **[Modbus fault mgt]** (SLL)
- 对 CANopen 为 **[CANopen fault mgt]** (COL)
- 对网卡为 **[Network fault mgt]** (CLL)

Modbus TCP/IP 以太网卡也可以触发外部故障 (在出现 FDR 故障或 IP 地址冲突故障的情况下)，对此变频器将按照 **[1.8 – FAULT MANAGEMENT]** (FLt-) 菜单 (**[EXTERNAL FAULT]** (EtF-) 子菜单) 中 **[External fault mgt]** (EPL) 参数的规定做出反应。

变频器有 4 种可能的反应方式：

1. 变频器故障

[Freewheel] (YES)：自由停车
[Ramp stop] (rMP)：按斜坡停车
[Fast stop] (FSt)：快速停车
[DC injection] (dCI)：直流注入停车

所显示的故障取决于通信故障的来源。

- 对于集成式 Modbus，为 **[Modbus fault]** (SLF)
- 对于 CANopen，为 **[CANopen FAULT]** (COF)
- 对于一个网卡，为 **[NETWORK FAULT]** (CNF)
- 对于以太网卡 FRD 和 IP 故障，为 **[EXTERNAL FAULT NET.]** (EPF2)

DSP402 状态表变为 “7 - Fault reaction active” (故障反应有效) 后再变为 “8 - fault” (故障)。

2. 给定和命令保持

[Ignore] (nO)：　忽略故障
[Spd maint.] (rLS)：　只要故障持续存在且运行命令没有去除，变频器即保持故障发生时的速度。

没有变频器故障。

如果 DSP402 状态表处于 “5-Operation enabled” (运行被允许) 状态，它将保持原样。

3. 无故障停车

[Per STT] (Stt)：　按照 [Type of stop] (Stt) 的配置停车。

没有变频器故障。

如果 DSP402 状态表处于 “5-Operation enabled” (运行被允许) 状态，它将在停车后改变至 “4-Switched on” (通电)。

4. 低效运行

[Fallback spd] (LFF)：改变至低效运行速度，只要故障持续存在且运行命令没有去除，就被保持。

没有变频器故障。

如果 DSP402 状态表处于 “5-Operation enabled” (运行被允许) 状态，它将保持原样。

低效运行速度可在 **[1.8 – FAULT MANAGEMENT]** (FLt-) 菜单中使用 **[Fallback speed]** (LFF) 参数配置。

注意：变频器将不会在低效运行速度上立即启动。如果有通信缺失且通信故障出现时有运行命令，则变频器只能在低效运行速度上运行。

在使用控制系统来确保通信缺失情况下切换至有效的安全状态时：已被停车的变频器必须以零给定保持在运行状态 (5 - Operation enabled (运行被允许))，以确保它们能够改变到低效运行速度。

Setpoint 参数

Altivar 71 支持很多 Setpoint 参数，对它们必须按照变频器中所使用的功能进行选择。

所用功能	要定义的输入	值	需经网络发送的 Setpoint
速度给定	**[Ref.1 channel]** (Fr1)	**[Modbus]** (Mdb) 或 **[CANopen]** (CAn) 或 **[Com. card]** (nEt)	速度给定 (LFRD)
频率给定	**[Ref.1 channel]** (Fr1)	**[Modbus]** (Mdb) 或 **[CANopen]** (CAn) 或 **[Com. card]** (nEt)	频率给定 (LFR)
加法	**[Summing ref. 2]** (SA2) **[Summing ref. 3]** (SA3)	**[Modbus]** (Mdb) 或 **[CANopen]** (CAn) 或 **[Com. card]** (nEt)	速度给定 (LFRD) 或频率给定 (LFR)
减法	**[Subtract. ref. 2]** (dA2) **[Subtract. ref. 3]** (dA3)	**[Modbus]** (Mdb) 或 **[CANopen]** (CAn) 或 **[Com. card]** (nEt)	速度给定 (LFRD) 或频率给定 (LFR)
乘法	**[Multiplier ref. 2]** (MA2) **[Multiplier ref. 3]** (MA3)	**[Modbus]** (Mdb) 或 **[CANopen]** (CAn) 或 **[Com. card]** (nEt)	**[Multiplying coeff.]** (MFr)
PID 调节器	**[Ref.1 channel]** (Fr1)	**[Modbus]** (Mdb) 或 **[CANopen]** (CAn) 或 **[Com. card]** (nEt)	PID 调节器给定 (PISP)
	[PID feedback ass.] (PIF)	**[Network AI]** (AIU1)	PID 调节器反馈 (AIU1)
	[AI net. channel] (AIC1)	**[Modbus]** (Mdb) 或 **[CANopen]** (CAn) 或 **[Com. card]** (nEt)	
力矩调节	**[Torque ref. channel]** (Tr1)	**[Modbus]** (Mdb) 或 **[CANopen]** (CAn) 或 **[Com. card]** (nEt)	力矩给定 (LTR)

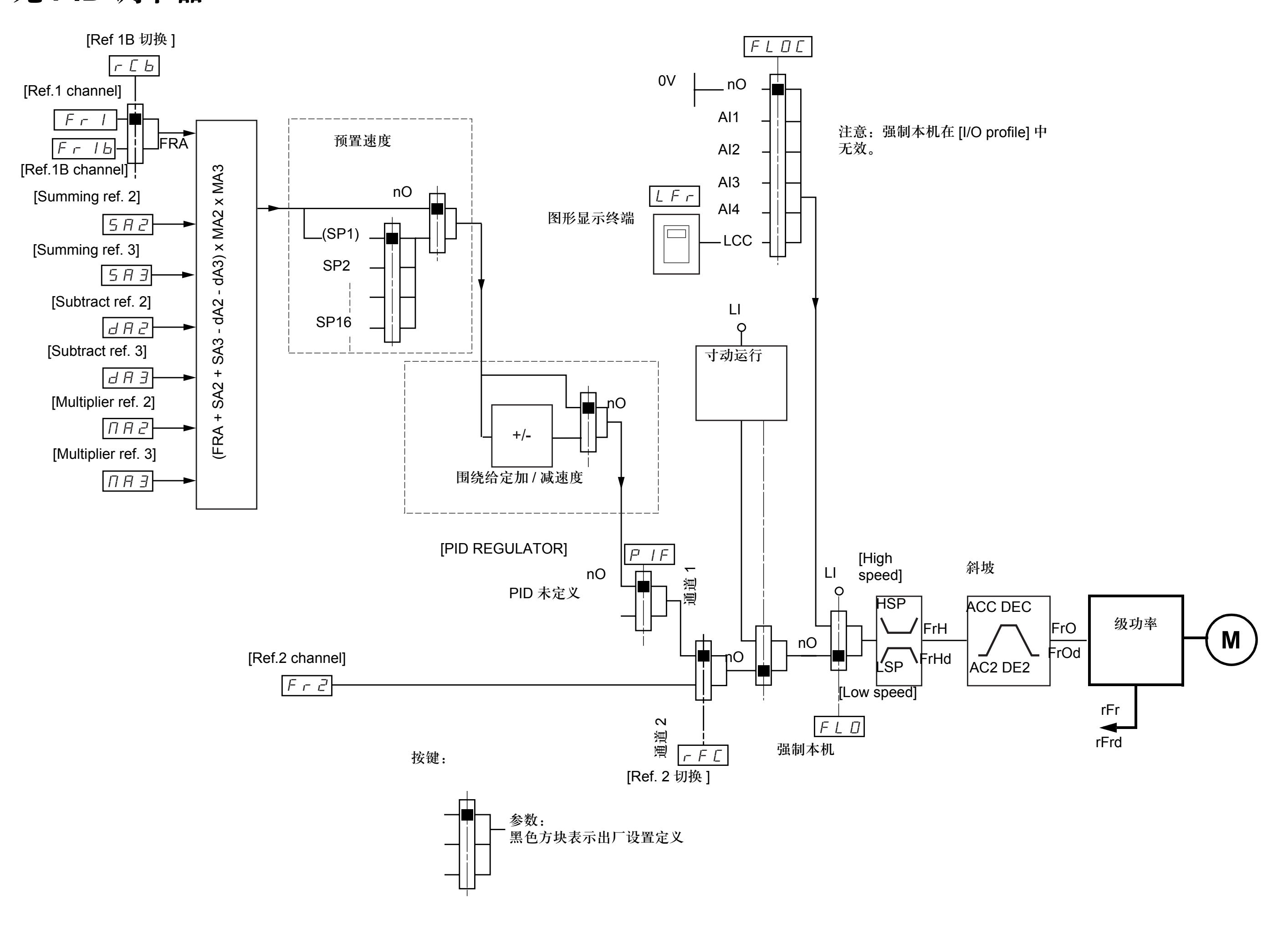
例 1：
要经 CANopen 向 PID 调节器发送速度给定，以此对变频器进行控制。不使用任何应用功能。
必须进行以下定义：**[Ref.1 channel]** (Fr1) = **[CANopen]** (CAn)。
必须发送以下内容：速度给定 (LFRD)。

例 2：
要经 Modbus 发送 PID 调节器给定，以此对变频器进行控制。
必须进行以下定义：**[Ref.1 channel]** (Fr1) = **[Modbus]** (Mdb)。
必须发送以下内容：PID 调节器给定 (PISP)。

例 3：
要经以太网卡发送 PID 调节器给定和反馈，以此对变频器进行控制。
必须发送以下内容：
- **[Ref.1 channel]** (Fr1) = **[Com. card]** (nEt)
- **[PID feedback ass.]** (PIF) = **[Network AI]** (AIU1)
- **[AI net. channel]** (AIC1) = **[Com. card]** (nEt).

必须发送以下内容：
- PID 调节器给定 (PISP)
- PID 调节器反馈 (AIU1)

无 PID 调节器



[Ref 1B 切换]
rCb
[Ref.1 channel]
Fr1
Fr1b
FRA
[Ref.1B channel]
[Summing ref. 2]
SA2
[Summing ref. 3]
SA3
[Subtract ref. 2]
dA2
[Subtract ref. 3]
dA3
[Multiplier ref. 2]
MA2
[Multiplier ref. 3]
MA3
(FRA + SA2 + SA3 - dA2 - dA3) x MA2 x MA3
预置速度
nO
(SP1)
SP2
SP16
+/-
nO
围绕给定加 / 减速度
FLOC
0V
nO
AI1
AI2
AI3
AI4
LCC
LFr
图形显示终端
注意：强制本机在 [I/O profile] 中无效。
LI
寸动运行
[PID REGULATOR]
PIF
nO
PID 未定义
通道 1
[Ref.2 channel]
Fr2
nO
通道 2
rFC
[Ref. 2 切换]
nO
LI
[High speed]
HSP
LSP
[Low speed]
FLO
强制本机
FrH
FrHd
斜坡
ACC DEC
AC2 DE2
FrO
FrOd
级功率
M
rFr
rFrd
按键：
参数：
黑色方块表示出厂设置定义

有 PID 调节器

[Ref 1B 切换] rCb
[Ref.1 channel] Fr1
[Ref.1B channel] Fr1b
FRA
[Summing ref. 2] SA2
[Summing ref. 3] SA3
[Subtract ref. 2] dA2
[Subtract ref. 3] dA3
FRA + SA2 + SA3 - dA2 - dA3
A
PID
见下图
B
FLOC
0V nO
AI1
AI2
AI3
AI4
LCC
LFr
图形显示
注意：强制本机在 [I/O profile] 中无效。
[Ref.2 channel] Fr2
通道 1
通道 2
rFC
[Ref. 2 切换]
LI
nO
FLO
强制本机
[High speed]
HSP
LSP
[Low speed]
FrH
FrHd
斜坡 (1)
ACC DEC
AC2 DE2
FrO
FrOd
级功率
M
rFr
rFrd

LI
Pr2
Pr4
内部给定
PII
rPI
YES
A
nO
nO
rP2
rP3
rP4
预置 PID 给定
斜坡
PrP
rPC
+
-
rPE
偏差反向
PIC
nO
YES
x(-1)
rPF
重启动误差阈值
(唤醒)
tLS
rSL
0
rdG
rIG
rPG
增益
POH
POL
rPO
+
+
自动 /
手动
PAU
(manu)
B
PIF
nO
AI1
.....
AI4
RP
编码器
(AIU1)AI 网络
PID 反馈
缩放
PIF1 / PIF2
PIP1 / PIP2
预制速度给定
FPI
x PSr
斜坡
ACC DEC
预置手动给定
手动给定
PIM
nO
SP2
SP16

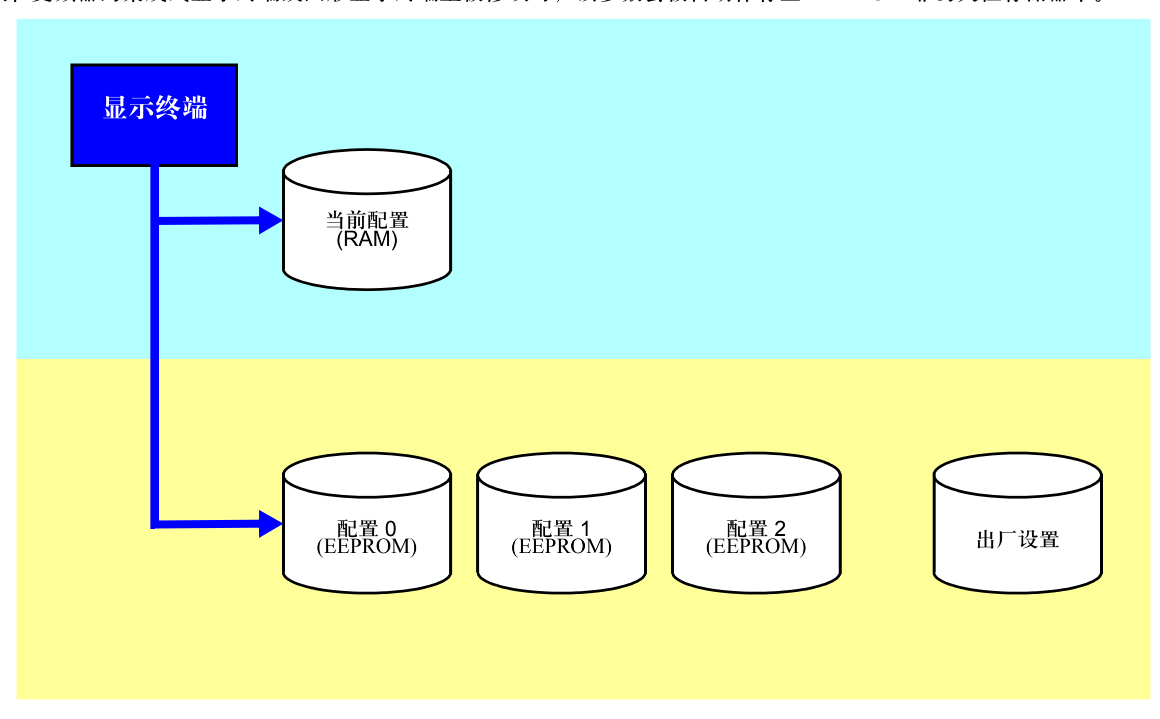
按键：

参数：
黑色矩形表示出厂设置定义

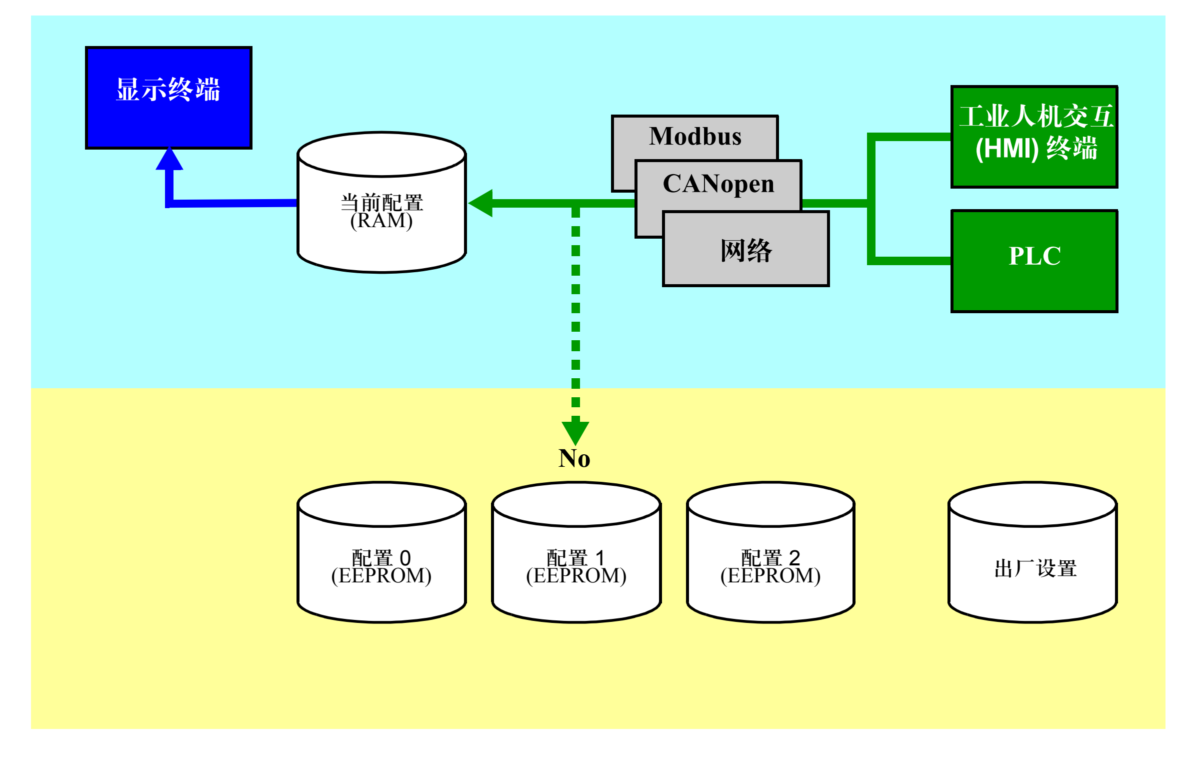
配置保存和切换

保存配置

当一个参数在变频器的集成式显示终端或图形显示终端上被修改时，该参数会被自动保存至 EEPROM 非易失性存储器中。

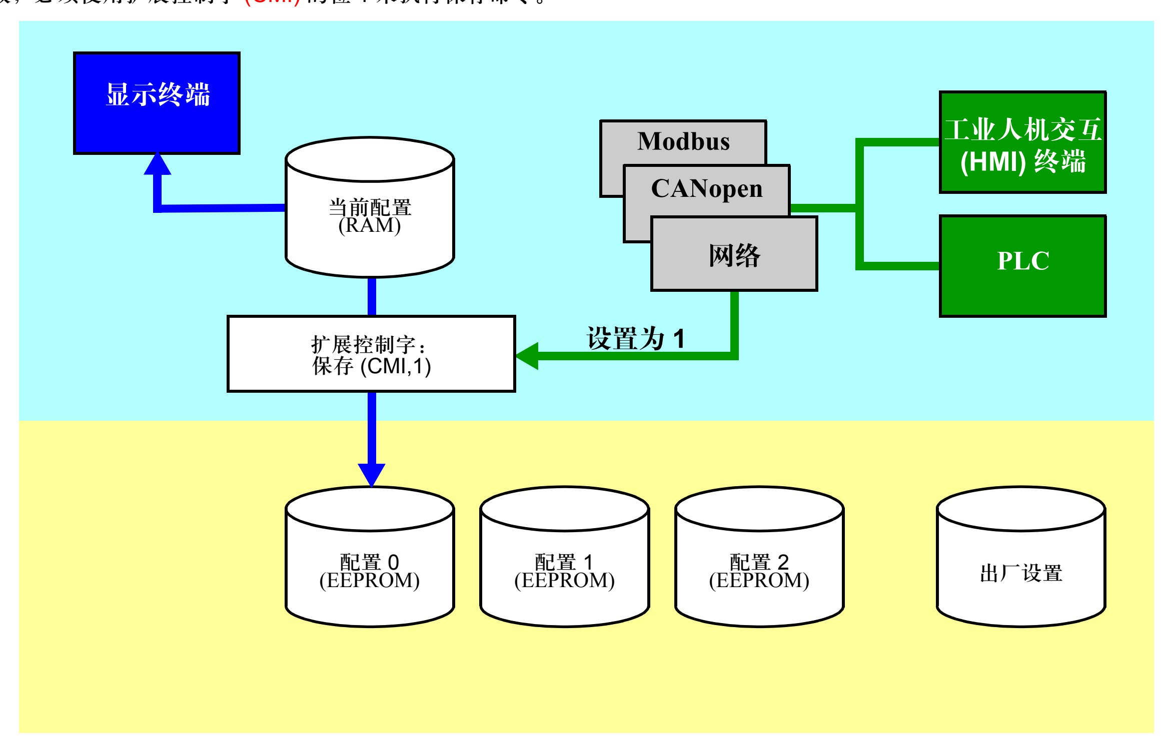


当使用 PLC 或人机交互 (HMI) 终端经网络 (Modbus、CANopen 或网卡) 对一个参数进行修改时，该参数被写入 RAM 易失性存储器内的当前配置中。它不被保存至 EEPROM 非易失性存储器。如果变频器控制电压断开，当重新接通时，该参数将返回其初始值，设置将丢失。



配置保存和切换

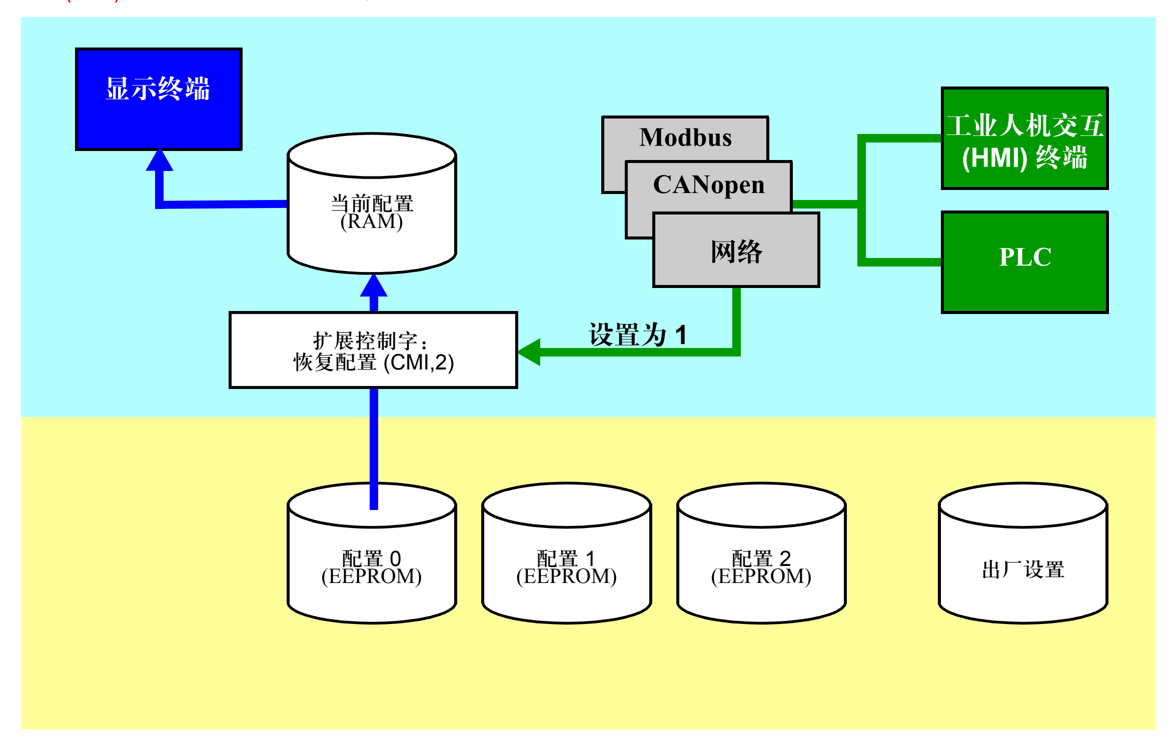
要保存参数，必须使用扩展控制字 (CMI) 的位 1 来执行保存命令。



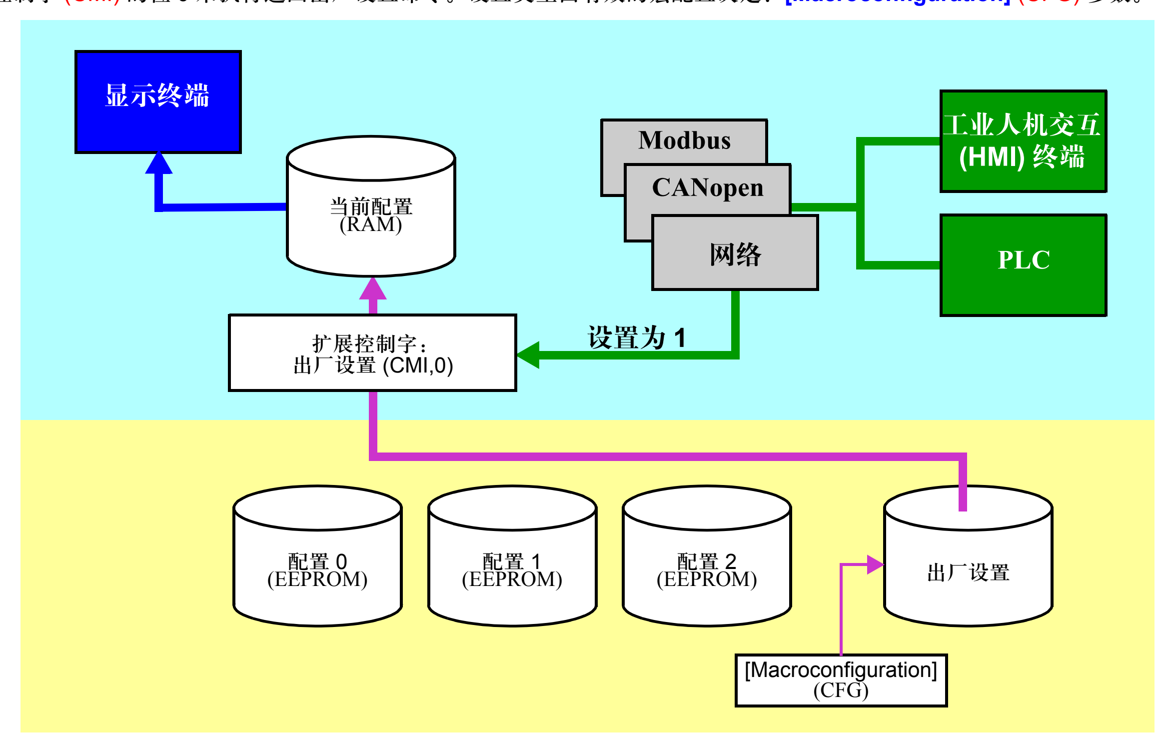
保存命令仅当变频器停车且不处于 “5-Operation enabled” (运行被允许) 状态时才有效。

恢复配置

使用扩展控制字 (CMI) 的位 2 来执行恢复配置命令。



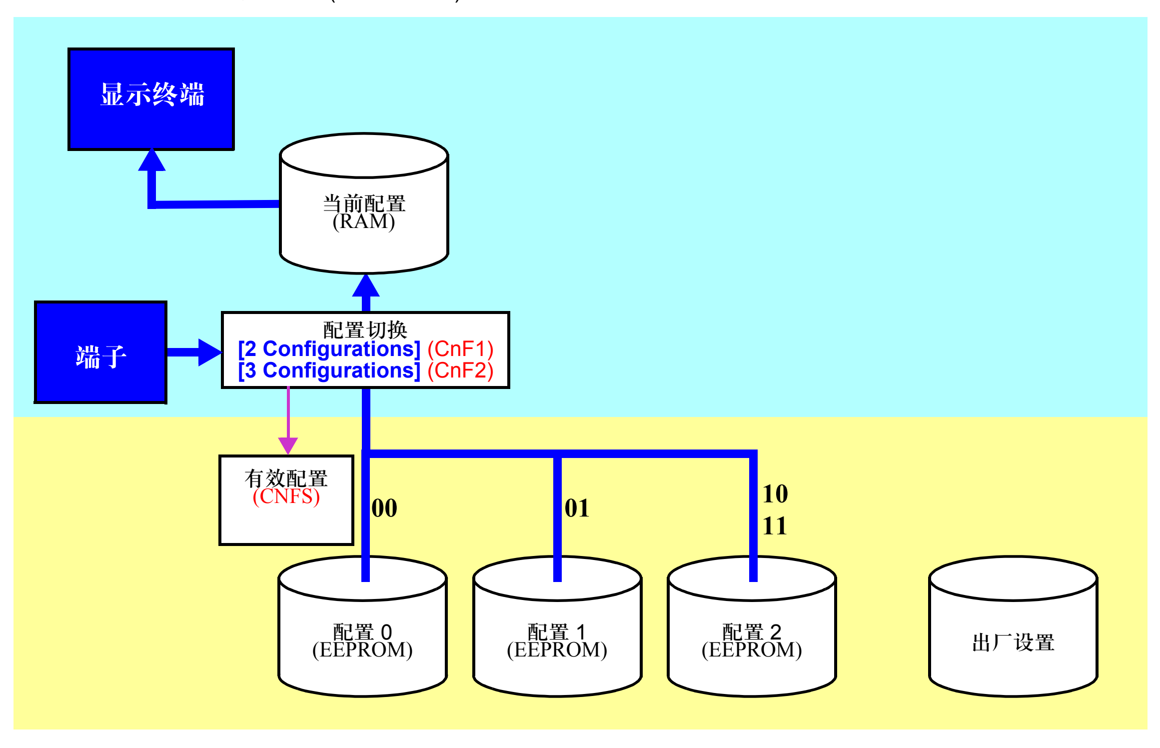
使用扩展控制字 (CMI) 的位 0 来执行返回出厂设置命令。设置类型由有效的宏配置决定：**[Macroconfiguration]** (CFG) 参数。



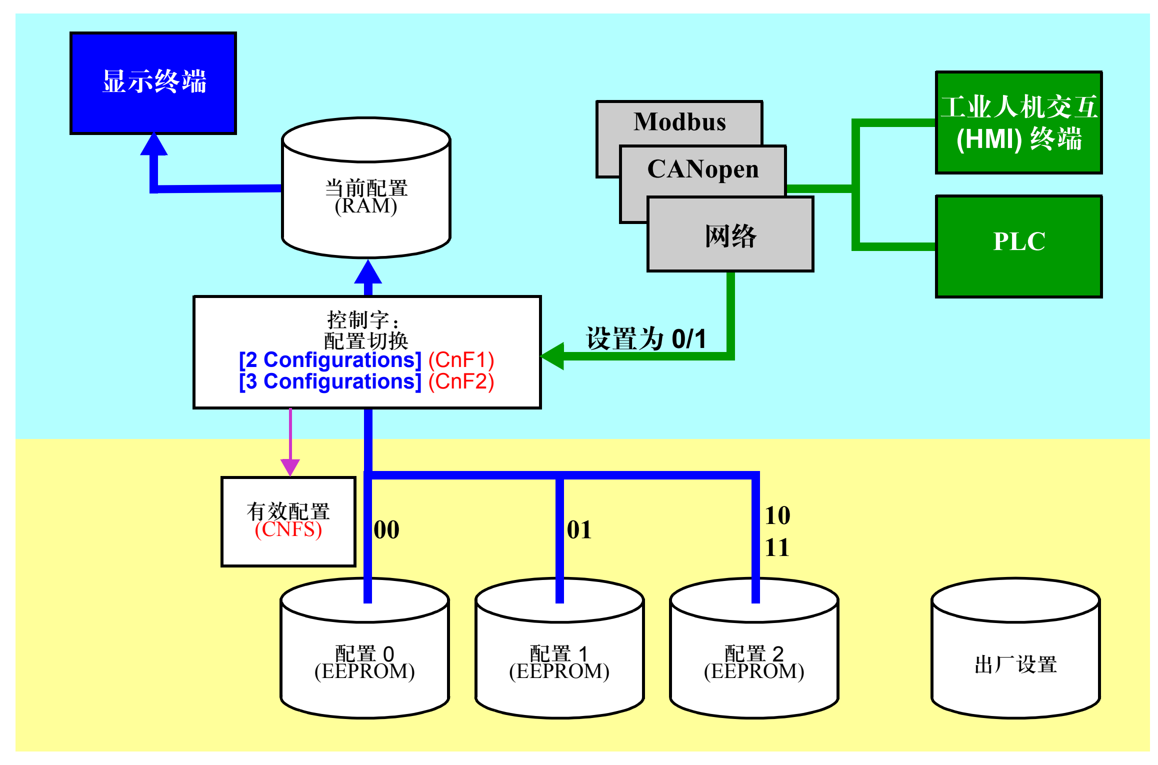
恢复命令仅当变频器停车且不处于 “5-Operation enabled” (运行被允许) 状态时才有效。

通过控制字进行配置切换

通过网络或端子可以使用配置或电机切换功能 (见编程手册)。

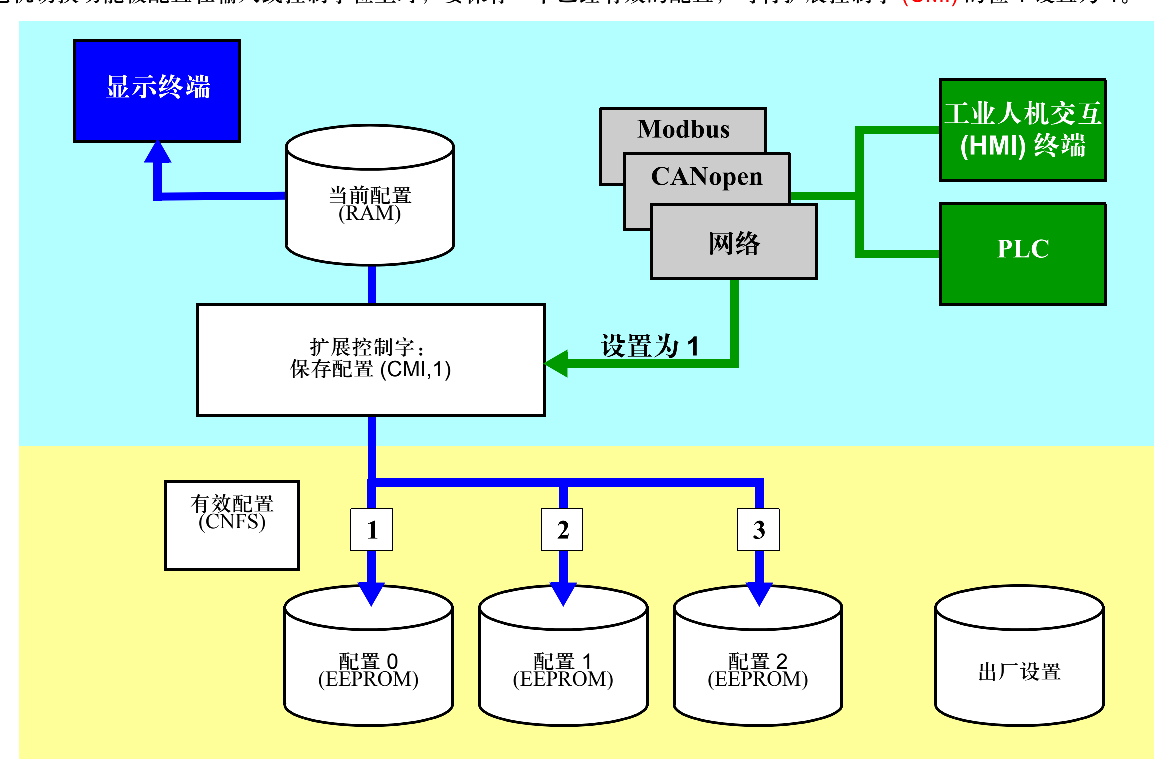


要通过网络使用此功能，只需通过 [2 Configurations] (CnF1) 和 [3 Configurations] (CnF2) 参数将控制字的一个或两个位指定为电机或配置切换命令即可。
有效配置可在 [Config. active] (CNFS) 参数中读取。

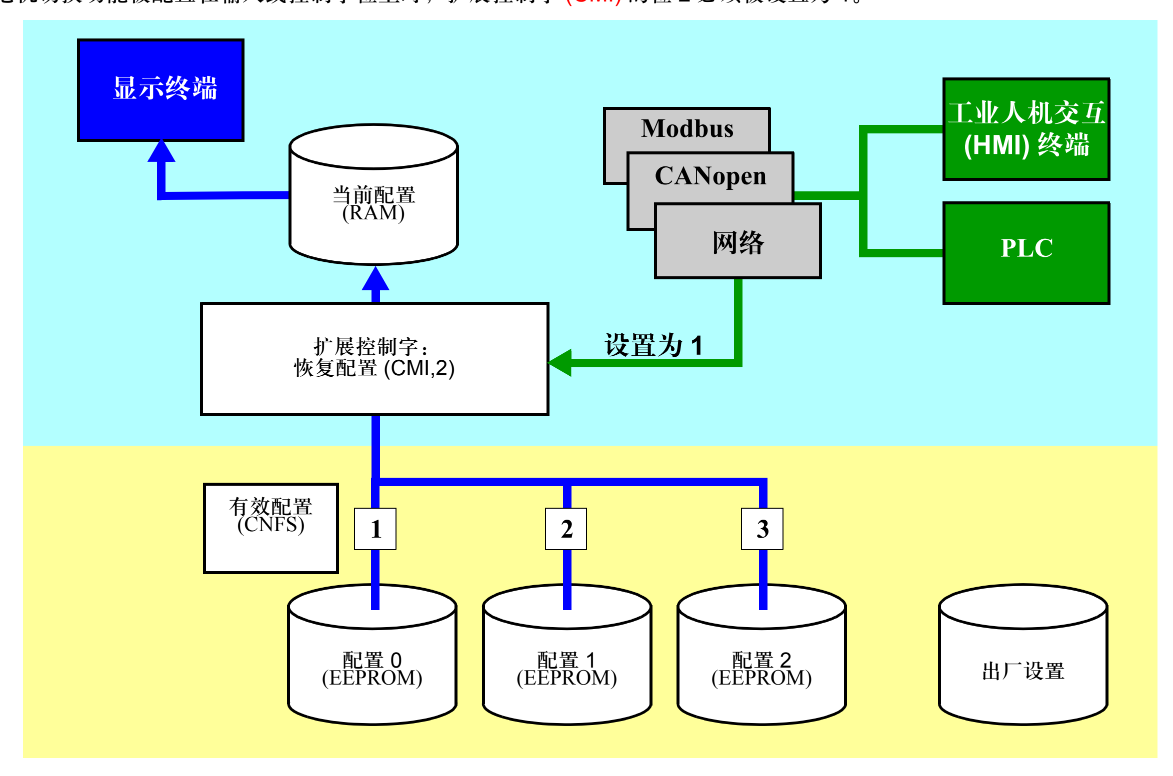


配置保存和切换

当配置或电机切换功能被配置在输入或控制字位上时，要保存一个已经有效的配置，可将扩展控制字 (CMI) 的位 1 设置为 1。



当配置或电机切换功能被配置在输入或控制字位上时，扩展控制字 (CMI) 的位 2 必须被设置为 1。



配置切换命令仅当变频器停车且不处于 “5-Operation enabled” (运行被允许) 状态时才有效。

功能参数

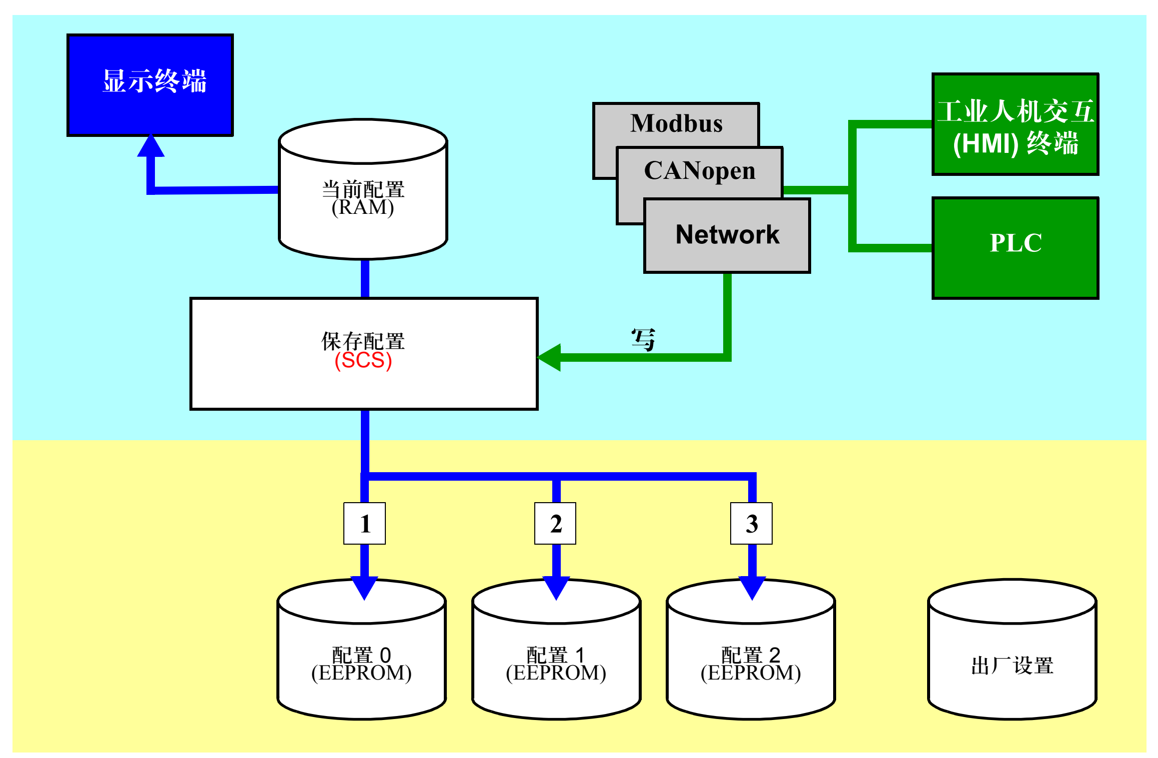
<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">CNF1</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Assignment for 2 configurations (针对 2 个配置的定义)**</td></tr>
<tr><td>终端显示：</td><td colspan="3">**[2 Configurations]**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8021 = 16#1F55</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2032/16</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/9C</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9C/01/9C</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="6">CNF2</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Assignment for 3 configurations (针对 3 个配置的定义)**</td></tr>
<tr><td>终端显示：</td><td colspan="3">**[3 Configurations]**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8022 = 16#1F56</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2032/17</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/9D</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9C/01/9D</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="7">CNFS</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Active configuration (有效配置)**</td></tr>
<tr><td>终端显示：</td><td colspan="3">**[Config. active]**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8020 = 16#1F54</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2032/15</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/CD</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>89/01/15</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = 未配置参数组切换功能
1 = (CNF0)：0 号配置有效
2 = (CNF1)：1 号配置有效
3 = (CNF2)：2 号配置有效</td></tr>
</table>

由 **[2 Configurations]** (CnF1) 指定的控制位的值	0	1	0	1
由 **[3 Configurations]** (CnF2) 指定的控制位的值	0	0	1	1
[Config. active] (CnFS) 的值	1	2	3	3
有效配置	0	1	2	2

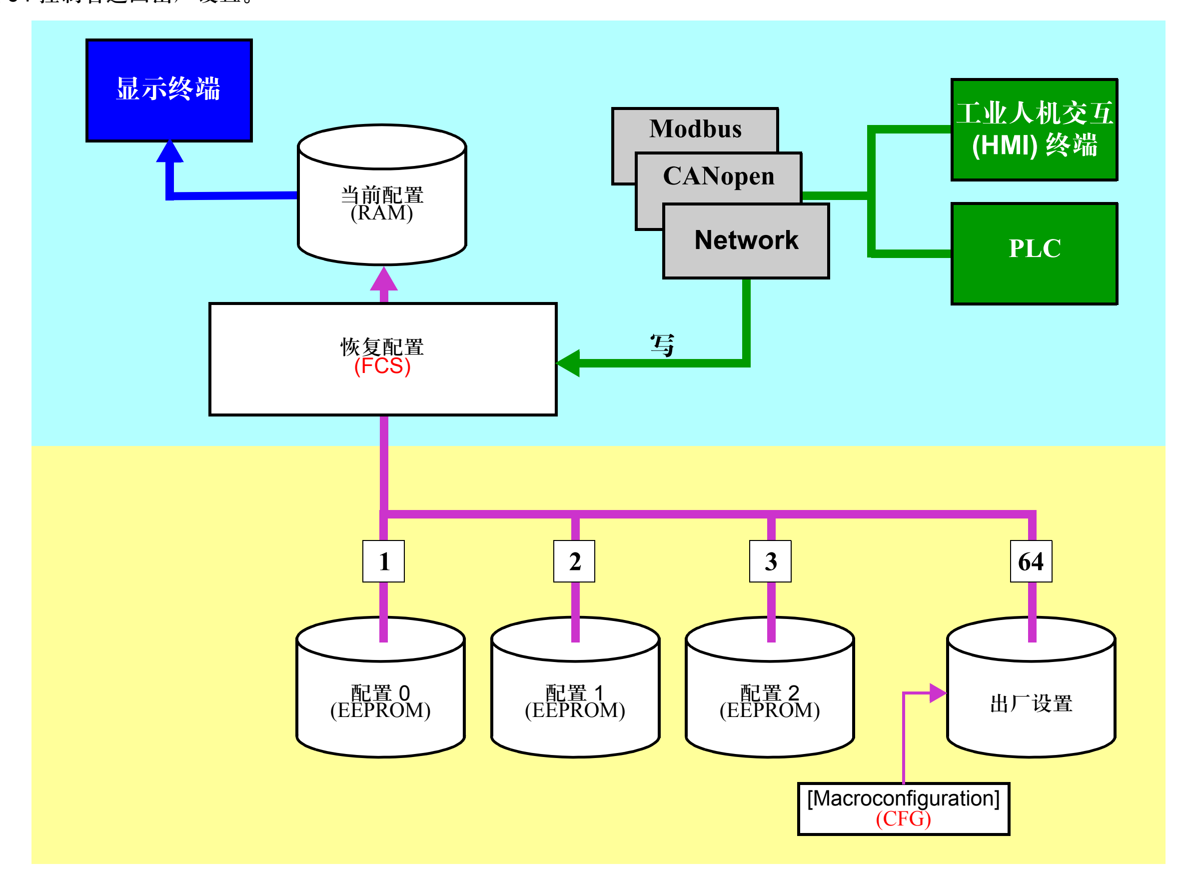
配置保存和切换

通过选择进行配置切换

使用 “Save configuration” (保存配置) (SCS) 参数可将当前配置保存在 EEPROM 中的 3 个非易失性配置中的一个里。在此情况下，不需要在控制字中指定一个功能。



使用 “Restore configuration” (恢复配置) (FCS) 参数可将 EEPROM 中 3 个非易失性配置之一恢复为当前配置。
注意：值 64 控制着返回出厂设置。



配置切换命令仅当变频器停车且不处于 “5-Operation enabled” (运行被允许) 状态时才有效。

功能参数

代码	说明			
SCS	参数名：	Save configuration (保存配置)		
	逻辑地址：	8001 = 16#1F41	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2032/2	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBC/9A		
	DeviceNet 路径：	9C/01/9A		
	0 = 未保存 1 = 保存至 0 号配置 2 = 保存至 1 号配置 3 = 保存至 2 号配置			
FCS	参数名：	Restore configuration (恢复配置)		
	逻辑地址：	8002 = 16#1F42	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2032/3	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBC/9B		
	DeviceNet 路径：	9C/01/9B		
	0 = 无恢复 1 = 恢复至 0 号配置 2 = 恢复至 1 号配置 3 = 恢复至 2 号配置 64 = 出厂设置			

参数组切换

通过网络或端子可以使用参数组切换功能 (见编程手册)。

要通过网络使用此功能，只需通过 **[2 Parameter sets]** (CHA1) 和 **[3 Parameter sets]** (CHA2) 参数将控制字的一个或两个位指定为参数组切换即可。

当前参数可在 "Active parameter set" (有效参数组) (CFPS) 参数中读取。

通过网络可对参数组进行写操作。

参数组可以在电机运行中进行切换。

功能参数

代码	说明			
CHA1	参数名：	**Assignment for 2 sets (针对 2 组的定义)**		
	终端显示：	**[2 Parameter sets]**		
	逻辑地址：	8021 = 16#1F55	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2032/16	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/9C	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9C/01/9C		
CHA2	参数名：	**Assignment for 3 sets (针对 3 组的定义)**		
	终端显示：	**[3 Parameter sets]**		
	逻辑地址：	8022 = 16#1F56	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2032/17	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/9D	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9C/01/9D		
CFPS	参数名：	**Active parameter set (有效参数组)**		
	逻辑地址：	12900 = 16#3264	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2063/01	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/EC		
	DeviceNet 路径：	A1/01/65		
	0 = 未配置参数组切换功能 1 = **[Set 1 active]** (CFP1)：1 号参数组有效 2 = **[Set 2 active]** (CFP2)：2 号参数组有效 3 = **[Set 3 active]** (CFP3)：3 号参数组有效			

由 **[2 Parameter sets]** (CHA1) 指定的控制位的值	0	1	0	1
由 **[3 Parameter sets]** (CHA2) 指定的控制位的值	0	0	1	1
"Active parameter set" (有效参数组) (CFPS) 的值	1	2	3	3
有效参数组	1	2	3	3

参数组切换

参数组可通过以下参数加载：

地址表：

编号	代码	逻辑地址：	CANopen 索引号：	INTERBUS 索引号：	DeviceNet 路径：
1	AD01	12911 = 16#326F	2063/C	5FBF/8C	9F/01/8C
2	AD02	12912 = 16#3270	2063/D	5FBF/8D	9F/01/8D
3	AD03	12913 = 16#3271	2063/E	5FBF/8E	9F/01/8E
4	AD04	12914 = 16#3272	2063/F	5FBF/8F	9F/01/8F
5	AD05	12915 = 16#3273	2063/10	5FBF/90	9F/01/90
6	AD06	12916 = 16#3274	2063/11	5FBF/91	9F/01/91
7	AD07	12917 = 16#3275	2063/12	5FBF/92	9F/01/92
8	AD08	12918 = 16#3276	2063/13	5FBF/93	9F/01/93
9	AD09	12919 = 16#3277	2063/14	5FBF/94	9F/01/94
10	AD10	12920 = 16#3278	2063/15	5FBF/95	9F/01/95
11	AD11	12921 = 16#3279	2063/16	5FBF/96	9F/01/96
12	AD12	12922 = 16#327A	2063/17	5FBF/97	9F/01/97
13	AD13	12923 = 16#327B	2063/18	5FBF/98	9F/01/98
14	AD14	12924 = 16#327C	2063/19	5FBF/99	9F/01/99
15	AD15	12925 = 16#327D	2063/1A	5FBF/9A	9F/01/9A

1 号参数组的值：

编号	代码	逻辑地址：	CANopen 索引号：	INTERBUS 索引号：	DeviceNet 路径：
1	S101	12931 = 16#3283	2063/20	5FBF/9B	9F/01/9B
2	S102	12932 = 16#3284	2063/21	5FBF/9C	9F/01/9C
3	S103	12933 = 16#3285	2063/22	5FBF/9D	9F/01/9D
4	S104	12934 = 16#3286	2063/23	5FBF/9E	9F/01/9E
5	S105	12935 = 16#3287	2063/24	5FBF/9F	9F/01/9F
6	S106	12936 = 16#3288	2063/25	5FBF/A0	9F/01/A0
7	S107	12937 = 16#3289	2063/26	5FBF/A1	9F/01/A1
8	S108	12938 = 16#328A	2063/27	5FBF/A2	9F/01/A2
9	S109	12939 = 16#328B	2063/28	5FBF/A3	9F/01/A3
10	S110	12940 = 16#328C	2063/29	5FBF/A4	9F/01/A4
11	S111	12941 = 16#328D	2063/2A	5FBF/A5	9F/01/A5
12	S112	12942 = 16#328E	2063/2B	5FBF/A6	9F/01/A6
13	S113	12943 = 16#328F	2063/2C	5FBF/A7	9F/01/A7
14	S114	12944 = 16#3290	2063/2D	5FBF/A8	9F/01/9F
15	S115	12945 = 16#3291	2063/2E	5FBF/A9	9F/01/A9

2 号参数组的值：

编号	代码	逻辑地址：	CANopen 索引号：	INTERBUS 索引号：	DeviceNet 路径：
1	S201	12951 = 16#3297	2063/34	5FBF/AA	9F/01/AA
2	S202	12952 = 16#3298	2063/35	5FBF/AB	9F/01/AB
3	S203	12953 = 16#3299	2063/36	5FBF/AC	9F/01/AC
4	S204	12954 = 16#329A	2063/37	5FBF/AD	9F/01/AD
5	S205	12955 = 16#329B	2063/38	5FBF/AE	9F/01/AE
6	S206	12956 = 16#329C	2063/39	5FBF/AF	9F/01/AF
7	S207	12957 = 16#329D	2063/3A	5FBF/B0	9F/01/B0
8	S208	12958 = 16#329E	2063/3B	5FBF/B1	9F/01/B1
9	S209	12959 = 16#329F	2063/3C	5FBF/B2	9F/01/B2
10	S210	12960 = 16#32A0	2063/3D	5FBF/B3	9F/01/B3
11	S211	12961 = 16#32A1	2063/3E	5FBF/B4	9F/01/B4
12	S212	12962 = 16#32A2	2063/3F	5FBF/B5	9F/01/B5
13	S213	12963 = 16#32A3	2063/40	5FBF/B6	9F/01/B6
14	S214	12964 = 16#32A4	2063/41	5FBF/B7	9F/01/B7
15	S215	12965 = 16#32A5	2063/42	5FBF/B8	9F/01/B8

3 号参数组的值：

编号	代码	逻辑地址：	CANopen 索引号：	INTERBUS 索引号：	DeviceNet 路径：
1	S301	12971 = 16#32AB	2063/48	5FBF/B9	9F/01/B9
2	S302	12972 = 16#32AC	2063/49	5FBF/BA	9F/01/BA
3	S303	12973 = 16#32AD	2063/4A	5FBF/BB	9F/01/BB
4	S304	12974 = 16#32AE	2063/4B	5FBF/BC	9F/01/BC
5	S305	12975 = 16#32AF	2063/4C	5FBF/BD	9F/01/BD
6	S306	12976 = 16#32B0	2063/4D	5FBF/BE	9F/01/BE
7	S307	12977 = 16#32B1	2063/4E	5FBF/BF	9F/01/BF
8	S308	12978 = 16#32B2	2063/4F	5FBF/C0	9F/01/C0
9	S309	12979 = 16#32B3	2063/50	5FBF/C1	9F/01/C1
10	S310	12980 = 16#32B4	2063/51	5FBF/C2	9F/01/C2
11	S311	12981 = 16#32B5	2063/52	5FBF/C3	9F/01/C3
12	S312	12982 = 16#32B6	2063/53	5FBF/C4	9F/01/C4
13	S313	12983 = 16#32B7	2063/54	5FBF/C5	9F/01/C5
14	S314	12984 = 16#32B8	2063/55	5FBF/C6	9F/01/C6
15	S315	12985 = 16#32B9	2063/56	5FBF/C7	9F/01/C7

参数组切换

代码	说明			
VAL	参数名：	**Load parameter set command (加载参数组命令)**		
	逻辑地址：	12901 = 16#3265	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2063/02	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/ED		
	DeviceNet 路径：	A1/01/66		
	0 = 功能未使用或已计入一组新的参数 1 = 请求写入一组新的参数 2 = 请求写入一组新的参数 步骤： • 写入组的地址和值。 • 设置 VAL 为 1。 • 一旦计入新的组，变频器将参数 (VAL) 复位为 0。			

代码	说明
CMd	

参数名：	**Control word**
终端显示：	**[Cmd value]**
DSP402 名：	控制字
DRIVECOM 名：	控制字

逻辑地址：	8601 = 16#2199	类型：	WORD (位存储器)
CANopen 索引号：	6040	读 / 写：	R/W
INTERBUS 索引号：	6040		
DeviceNet 路径：	B7/01/01		

参数符合 DSP402 配置文件

IO 配置文件中可能的值

按状态命令 **[2 wire]** (2C)
位 0：正向 (按状态) 命令
= 0：非正向命令
= 1：正向命令

位 0 的定义不能修改。它对应于端子的定义。它可被切换。
位 0 (Cd00) 仅在此控制字的通道有效时方可有效。

位 1 至 15 可被定义为命令。

按沿命令 **[3 wire]** (3C)
位 0：停车 (运行授权)
= 0：停车
= 1：正向或反向命令下的运行被授权。
位 1：正向 (在 0 ➜ 1 上升沿) 命令

位 0 和 1 的定义不能修改。它对应于端子的定义。它可被切换。位 0(Cd00) 和 1 (Cd01) 仅在此控制字的通道有效时方可有效。

位 2 至 15 可被定义为命令。

例如，要使用有效通道控制字的位 2 修改运行方向，只需对 **[Reverse assign.]** (rrS) 参数进行如下配置：
- 对于固定式定义，配置为值 **[C102]** (C102) ... **[C402]** (C402)
- 对于切换式定义，配置为值 **[CD02]** (Cd02)

停车命令：
- 自由停车：**[Freewheel stop ass.]** (nSt)
- 快速停车：**[Fast stop assign.]** (FSt) 在值为 0 时有效，方式与在端子上相同。

= 0：停车
= 1：无停车命令

直流注入制动 **[DC injection assign.]** (dCI) 在值为 1 时有效，方式与在端子上相同。
= 0：无制动命令
= 1：制动

如果在 **[C101]** (C101) 至 **[C115]** (C115) ... **[C401]** (C401) 至 **[C415]** (C415) 上进行固定式定义，则即使通道无效，自由停车、快速停车和直流注入制动命令均一直有效。如果这些命令被配置为固定式定义，则必须进行以下设置，以保证即使在另一通道有效时也可以启动：
- 自由停车 = 1
- 快速停车 = 1
- 直流注入制动 = 0

如果在 **[CD00]** (Cd00) 至 **[Cd15]** (Cd15) 上进行切换式定义，则自由停车、快速停车和直流注入制动命令仅在该通道有效时才有效。

代码	说明
	DSP402 配置文件中的可能值，隔离或组合模式： 位 0：“Switch on”（通电）/ 接触器命令 位 1：“Disable voltage”（禁用电压）/ 授权提供交流电源 位 2：“Quick stop”（快速停车）/ 紧急停车 位 3：“Enable operation”（允许运行）/ 运行命令 位 4：保留 (设置为 0) 位 5：保留 (设置为 0) 位 6：保留 (设置为 0) 位 7：“Fault reset”（故障复位）/ 在 0 ➜ 1 上升沿上故障确认有效 位 8：“Halt”（暂停）/ 暂停 位 9：保留 (设置为 0) 位 10：保留 (设置为 0) 位 11：转动方向命令 = 0：正向转动 = 1：反向转动。缺省值，此位可被定义至另一个命令。 位 12：可被定义至一个命令。 位 13：可被定义至一个命令。 位 14：可被定义至一个命令。 位 15：可被定义至一个命令。 关于位 0、 1、 2、 3、 7 和 8 的说明，见 “DSP402 配置文件”一节。 DSP402 标准允许变频器制造商以特定方式使用位 11 至 15。在 Altivar 71 上，它们可被定义至功能命令。缺省情况下位 11 被定义为控制转动方向，但它也可以被定义为另一个命令。新的定义将删除转动方向命令的定义。位 12 至 15 没有缺省定义。例如，要使用 Modbus 控制字的位 12 控制直流注入制动，只需将 **[DC injection assign.]** (dCI) 参数设置为值 **[C212]** (C212)。 由 **[Fast stop assign.]** (FSt) 配置的快速停车命令在为 1 时有效： = 0：无停车命令 = 1：停车 由 **[DC injection assign.]** (dCI) 配置的直流注入命令为 1 时有效： = 0：无制动命令 = 1：制动 在固定式定义 (**[C1●●]**、 **[C2●●]**、 **[C3●●]** 或 **[C4●●]**) 下，快速停车和直流注入制动命令为优先停车，即使该通道无效也是如此。如果这些命令被配置为固定式定义，则必须进行以下设置，以保证即使在另一通道有效时也可以启动： • 快速停车命令 = 0 • 直流注入制动命令 = 0 在切换式定义 (**[Cd●●]**) 下，快速停车和直流注入制动命令仅当该通道有效时可用。 自由停车 **[Freewheel stop ass.]** (nSt) 命令不能在 DSP402 配置文件中定义。

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">CMI</td><td>参数名：</td><td colspan="3">扩展控制字</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>8504 = 16#2138
2037/5
5FB6/1E
8B/01/69</td><td>类型：
读 / 写：</td><td>WORD (位存储器)
R/W</td></tr>
<tr><td colspan="4">位 0：出厂设置命令 (为 1 时有效)。
位 1：将配置保存至 EEPROM 非易失性存储器的命令 (为 1 时有效)。
在请求被计入后此位将自动变为 0。该命令仅当变频器停车且不处于 “5-Operation enabled” (运行被允许) 状态时才有效。
注意：如果 CMI 是一个周期性的网络变量，PLC 程序必须在计入第一次请求后将其写为 0。EEPROM 存储器的寿命被限制在 100,000 次写操作。
注意：如果电机或配置切换功能有效，则 RAM 中的配置会被保存在 [Config. Active] (CnFS) 所指定配置中的 EEPROM 内。
位 2：将配置恢复为 EEPROM 非易失性存储器的命令 (在 0 至 1 的上升沿有效)。
在计入请求后此位会自动变为 0。
该命令仅当变频器停车且不处于 “5-Operation enabled” (运行被允许) 状态时才有效。
注意：如果 CMI 是一个周期性的网络变量， PLC 程序必须在计入第一次请求后将其写为 0。
恢复操作不会对 EEPROM 存储器的寿命造成负面影响，但会将存储器中的配置反复地复制到当前配置。
注意：如果电机或配置切换功能有效，则会将保存在 [Config. Active] (CnFS) 所指定 EEPROM 内的配置复制到 RAM 中。
位 3：保留 (= 0)

位 4：保留 (= 0)
位 5：保留 (= 0)
位 6：保留 (= 0)
位 7：保留 (= 0)

位 8：保留 (= 0)
位 9：频率给定 (LFr) 和输出频率 (rFr) 单位的定义：
= 0：0.1 Hz
= 1：标准的有符号 16 位基于最高频率。值 32767 对应于 [Max frequency] (tFr)。 [Max frequency] (tFr) 的缺省值为 60 Hz，分辨率则近似为 0.0018 Hz。
此功能对于速度给定 (LFrd) 或输出速度 (rFrd) 无效。
位 10：快速停车命令 (为 1 时有效)
位 11：直流注入制动命令 (为 1 时有效)

位 12：转动方向命令
= 0：正向
= 1：反向
位 13：保留 (= 0)
位 14：保留 (= 0)
位 15：参数一致性检查
= 0：启动检查。每次写入一个参数时，变频器会检查被写入参数与变频器中配置之间的关系。例如，[High speed] (HSP) 参数必须小于 [Max frequency] (tFr) 参数。如果试图将一个大于 [Max frequency] (tFr) 参数的值写入 [High speed] (HSP) 参数，则写操作会被接受，但写入的值被限制在 [Max frequency] (tFr) 的值。
= 1：取消检查。变频器被锁定在停车模式。在此变频器状态中，配置可以被写入参数，变频器不会修改写入的值。
1→0：从 1 到 0 的切换将触发对配置一致性的计算。某些参数可被变频器自动修改。</td></tr>
</table>

Setpoint 参数

见 “从网络上进行 Setpoint 定义” 一节， 59 页。

代码	说明			
LFRD	参数名：	**Speed reference (速度给定)**		
	DSP402 名：	vl target velocity (vl 目标速度)		
	DRIVECOM 名：	Speed-Setpoint (速度 Setpoint)		
	逻辑地址：	8602 = 16#219A	类型：	INT
	CANopen 索引号：	6042	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	6042	单位：	rpm
	DeviceNet 路径：	2A/01/08		
	参数符合 DSP402 和 ODVA 配置文件。 有符号值。			
LFR	参数名：	**Frequency reference (频率给定)**		
	终端显示：	**[Frequency ref.]**		
	逻辑地址：	8502 = 16#2136	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2037/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB6/1C	单位：	0.1 Hz 或标准化值，基于最高频率 (TFR) 的有符号 16 位
	DeviceNet 路径：	8B/01/67		
	有符号值。 单位取决于扩展控制字位 9 的值： = 0：0.1 Hz = 1：标准化值，在最高频率下的有符号 16 位。值 32767 对应于 **[Max frequency]** (tFr)。**[Max frequency]** (tFr) 的缺省值为 60 Hz，分辨率则近似为 0.0018 Hz。			
LTR	参数名：	**Torque reference (力矩给定)**		
	终端显示：	**[HMI torque ref.]**		
	DSP402 名：	Target torque (目标力矩)		
	DRIVECOM 名：	Torque-Setpoint-External (力矩 -Setpoint- 外部)		
	逻辑地址：	8505 = 16#2139	类型：	INT
	CANopen 索引号：	6071	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	6071	单位：	0.001 “电机额定力矩”
	DeviceNet 路径：	8B/01/6A		
	参数符合 DSP402 配置文件 有符号值。 “Nominal motor torque” (电机额定力矩) 只能作为一个变频器参数使用。它是用其他特性值计算的结果。			
LtCr	参数名：	**Torque reference (Nm) (力矩给定 (Nm))**		
	逻辑地址：	9261 = 16#242D	类型：	INT
	CANopen 索引号：	203E/3E	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB6/3D	单位：	根据 IN 确定
	DeviceNet 路径：	2A/01/0C		

代码	说明			
PISP	参数名：	**PID regulator reference (PID 调节器给定)**		
	逻辑地址：	8503 = 16#2137	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2037/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB6/1D	单位：	1
	DeviceNet 路径：	8B/01/68		
	有符号值。 如果要通过网络对 PID 调节器进行控制，则必须根据协议按照以下方式写入此给定： • 通过消息 • 或在周期性变量中定义此参数			
AIU1	参数名：	**PID regulator feedback (PID 调节器反馈)**		
	逻辑地址：	5281 = 16 #14A1	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/52	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB9/40	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7B/01/52		
MFr	参数名：	**Multiplying coefficient (倍增系数)**		
	终端显示：	**[Multiplying coeff.]**		
	逻辑地址：	11831 = 16#2E37	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2058/20	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB6/3E	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	9C/01/20		

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="5">ETA</td><td colspan="4">参数名：　Status word (状态字)
DSP402 名：　Statusword (状态字)
DRIVECOM 名：　Statusword (状态字)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>8603 = 16#219B
6041
6041
71/01/02</td><td>类型：
读 / 写：</td><td>WORD (位存储器)
R</td></tr>
<tr><td colspan="4">参数符合 DSP402 配置文件</td></tr>
<tr><td colspan="4">IO 配置文件中的可能值

注意: DSP402 中的值与 I/O 配置文件中的值相同。在 I/O 配置文件中，值的描述被简化，不会引用 DSP402(Drivecom) 状态表。
位 0：保留 (= 0 或 1)
位 1：就绪
= 0：未就绪
= 1：就绪
位 2：运行
= 0：如果施用了一个非零给定，变频器将不会启动。
= 1：运行，如果施用了一个非零给定，变频器可以启动。
位 3：故障
= 0：无故障
= 1：故障

位 4：动力部分线电源有电
= 0：动力部分线电源没电
= 1：动力部分线电源有电
位 5：保留 (= 1)
位 6：保留 (= 0 或 1)
位 7：报警
= 0：无报警
= 1：报警

位 8：保留 (= 0)。
位 9：通过网络给出命令或给定
= 0：通过端子给出命令或给定
= 1：通过网络给出命令或给定
位 10：达到给定
= 0：未达到给定
= 1：已达到给定
位 11：给定超出限值
= 0：给定在限值范围内
= 1：给定不在限值范围内
当变频器处于速度模式时，限值由 “Low speed(LSP)” (低速) 和 “High speedd(HSP)” (高速) 参数确定。当力矩功能被启用时，可参考此功能的说明 (见编程手册)。

位 12：保留 (= 0)
位 13：保留 (= 0)
位 14：通过 STOP 键停车
= 0：未按下 STOP 键
= 1：在图形显示终端上按 STOP 键触发了停车
位 15：转动方向
= 0：输出正向转动
= 1：输出反向转动</td></tr>
</table>

代码	说明
	DSP402 配置文件中的可能值 位 0：“Ready to switch on”（通电准备就绪），动力部分线电源挂起 位 1：“Switched on”（通电），就绪 位 2：“Operation enabled”（运行被允许），运行 位 3：“Fault”（故障） = 0：无故障 = 1：故障 位 4：“Voltage enabled”（电压被允许），动力部分线电源有电 = 0：动力部分线电源没电 = 1：动力部分线电源有电 当变频器仅由动力部分供电时，此位总为 1。 位 5：“Quick stop”（快速停车）/ 紧急停车 位 6：“Switched on disabled”（通电被禁止），动力部分线电源锁定。 位 7：“Warning”（警告），报警 = 0：无报警 = 1：报警 位 8：保留 (= 0) 位 9：“Remote”（远程），通过网络给出命令或给定 = 0：通过端子给出命令或给定 = 1：通过网络给出命令或给定 位 10：“Target reached”（达到目标），达到给定 = 0：未达到给定 = 1：已达到给定 当变频器处于速度模式时，它是速度给定。当力矩功能被启用时，可参考此功能的说明（见编程手册）。当变频器停车时，已达到给定。 位 11：“Internal limit active”（内部限值有效），给定超出限值 = 0：给定在限值范围内 = 1：给定不在限值范围内 当变频器处于速度模式时，限值由 “Low speed(LSP)”（低速）和 “High speed(HSP)”（高速）参数确定。当力矩功能被启用时，可参考此功能的说明 (见编程手册)。 位 12：保留 (= 0) 位 13：保留 (= 0) 位 14：“Stop key”（停车键），通过 STOP 键停车 = 0：未按 STOP 键 = 1：在图形显示终端上按 STOP 键触发了停车 位 15：“Direction”（方向），转动方向 = 0：在输出上为正向转动 = 1：在输出上为反向转动 位 0、 1、 2、 4、 5 和 6 的组合定义了 DSP 402 状态表中的状态 (见 “DSP402 配置文件”一节)。

代码	说明
ETI	参数名： **Extended status word 0(扩展控制字 0)** 逻辑地址： 3206 = 16#0C86 　类型： WORD (位存储器) CANopen 索引号： 2002/7 　读 / 写： R INTERBUS 索引号： 5FB9/08 DeviceNet 路径： 71/01/07 位 0：正在访问 EEPROM 非易失性存储器 位 1：= 0：没有参数一致性检查 = 1：参数一致性检查 位 2：= 0：变频器没有处于故障状态或已经复位了故障 = 1：变频器处于故障状态，且该故障未复位 位 3：保留 (= 0) 位 4：动力部分线电源有电 = 0：没有运行命令或运行命令被一个更高优先级命令取消 = 1：运行命令有效 位 5：= 1：直流注入制动 (与 LSR4 相同，位 11) 位 6：= 0：变频器处于稳定状态 = 1：变频器处于瞬时状态 位 7：= 1：电机达到电机热状态阈值 位 8：= 1：过制动 (与 LSR5 相同，位 1) 位 9：= 1：正在加速 (与 LSR4 相同，位 13) 位 10：= 1：正在减速 (与 LSR4 相同，位 14) 位 11：= 1：正在进行电流或力矩限幅 位 12：= 1：正在快速停车 (与 LSR4 相同，位 15) 位 13：位 13 = 0 和位 14 = 0：通过端子给出命令 位 14：位 13 = 1 和位 14 = 0：通过图形显示终端给出命令 位 13 = 0 和位 14 = 1：通过 Modbus 给出命令 位 13 = 1 和位 14 = 1：通过 CANopen、网卡或 “Controller Inside” (内置控制器) 卡给出 位 15：= 0：在斜坡前的正向运行 = 1：在斜坡前的反向运行
LRS1	参数名： **Extended status word 1(扩展状态字 1)** 逻辑地址： 3250 = 16#0CB2 　类型： WORD (位 register) CANopen 索引号： 2002/33 　读 / 写： R INTERBUS 索引号： 5FB9/1C DeviceNet 路径： 71/01/33 位 0：保留 (= 0) 位 1：= 1：变频器处于故障状态 位 2：= 0：变频器锁定，电机未通电 = 1：变频器解锁，电源可以供给电机 (RUN 状态) 位 3：= 1：输出接触器受到控制 位 4：= 1：达到频率阈值 (ftd)：**[Freq. Th. attained]** (FtA) 位 5：= 1：达到高速 (HSP)：**[HSP attained]** (FLA) 位 6：= 1：达到电流阈值 (Ctd)：**[Current Th. attained]** (CtA) 位 7：= 1：频率达到给定：**[Frequency ref. att.]** (SrA) 位 8：= 1：电机 1 达到热状态阈值 **[Motor therm. level]** (ttd)：**[Motor th. state att.]** (tSA) 位 9：= 1：制动接触器命令 **[Brake assignment]** (bLC) 有效 位 10：= 1：PID 调节器误差报警：**[PID error al]** (PEE) 位 11：= 1：PID 调节器反馈报警：**[PID fdbk al.]** (PFA) 位 12：= 1：模拟输入 AI2 的 4-20 mA 报警：**[AI2 4-20 mA loss]** (LFF2) 位 13：= 1：达到第二频率阈值 (ftd)：**[Freq. Th. 2 attained]** (FA2) 位 14：= 1：达到变频器热状态阈值 **[Drv therm. state al]** (tHA)：**[Th. drv. att.]** (tAd) 位 15：= 1：“traverse control” (摆频控制) 功能有效

状态参数

代码	说明
LRS2	参数名：**Extended status word 2 (扩展状态字 2)** 逻辑地址：3251 = 16#0CB3 CANopen 索引号：2002/34 INTERBUS 索引号：5FB9/1D DeviceNet 路径：71/01/34 类型：WORD (位存储器) 读 / 写：R 位 0：保留 (= 0) 位 1：保留 (= 0) 位 2：保留 (= 0) 位 3：保留 (= 0) 位 4：保留 (= 0) 位 5：保留 (= 0) 位 6：保留 (= 0) 位 7：保留 (= 0) 位 8：保留 (= 0) 位 9：保留 (= 0) 位 10：保留 (= 0) 位 11：保留 (= 0) 位 12：保留 (= 0) 位 13：保留 (= 0) 位 14：保留 (= 0) 位 15：保留 (= 0)
LRS3	参数名：**Extended status word 3 (扩展状态字 3)** 逻辑地址：3252 = 16#0CB4 CANopen 索引号：2002/35 INTERBUS 索引号：5FB9/1E DeviceNet 路径：71/01/35 类型：WORD (位存储器) 读 / 写：R 位 0：= 0：给定通道 1 或 1B (Fr1) 或 (Fr1b) 有效 = 1：给定通道 2 (Fr2) 有效 位 1：= 0：命令通道 1 (Cd1) 有效 = 1：命令通道 2 (Cd2) 有效 位 2：= 0：斜坡组 1 (ACC) 和 (dEC) = 1：斜坡组 2 (AC2) 和 (dE2) 位 3：= 0：电流限值 1 (CLI) 有效 = 1：电流限值 2 (CL2) 有效 位 4： 保留 (= 0) 位 5：= 1： 达到电机 2 热状态阈值 **[Motor2 therm. level]** (ttd2)：**[Th.mot2 att]** (tS2) 位 6：= 1： 达到电机 3 热状态阈值 **[Motor3 therm. level]** (ttd3)：**[Th.mot3 att]** (tS3) 位 7： 保留 (= 0) 位 8：有 24 VDC 外部电源 位 9：= 1： 在低速时间限制功能 **[Low speed time out]** (tLS) 上停车 位 10： 保留 (= 0) 位 11： 保留 (= 0) 位 12： 保留 (= 0) 位 13： 保留 (= 0) 位 14： 保留 (= 0) 位 15：= 0：输出力矩为正 (正向) = 1：输出力矩为负 (反向)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">LRS4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Extended status word 4 (扩展状态字 4)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>3253 = 16#0CB5</td><td>类型：</td><td>WORD (位存储器)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2002/36</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/1F</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>71/01/36</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">位 0：= 1：配置 0 有效
位 1：= 1：配置 1 有效 [Cnfg.1 act.] (CnF1)
位 2：= 1：配置 2 有效 [Cnfg.2 act.] (CnF2)
位 3：保留 (= 0)

位 4：= 1：参数组 1 有效：[Set 1 active] (CFP1)
位 5：= 1：参数组 2 有效：[Set 2 active] (CFP2)
位 6：= 1：参数组 3 有效：[Set 3 active] (CFP3)
位 7：保留 (= 0)

位 8：= 0：动力部分线电源有电
= 1：动力部分线电源没电
位 9：= 1：正在进行电机 “励磁”：[In motor fluxing] (FLX)
位 10：= 1：电机已 “励磁”
位 11：= 1：直流注入制动 (与 ETI 相同，位 5)

位 12：= 1：正在进行电流限制
位 13：= 1：正在加速 (与 ETI 相同，位 9)
位 14：= 1：正在减速 (与 ETI 相同，位 10)
位 15：= 1：正在快速停车：[Fast stop in prog.] (FSt) (与 ETI 相同，位 12)</td></tr>
<tr><td rowspan="6">LRS5</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Extended status word 5 (扩展状态字 5)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>3254 = 16#0CB6</td><td>类型：</td><td>WORD (位存储器)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2002/37</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/20</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>71/01/37</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">位 0：= 1：变频器直流母线加载：[DC bus loading] (dbL)
位 1：= 1：变频器制动 [In braking] (brS)
位 2：= 1：“Power removal” (动力去除) 功能有效
位 3：= 1：正在进行自动重启动尝试：[Auto restart] (AUtO)

位 4：= 1：正在自整定：[Auto-tuning] (tUn)
位 5：= 1：在动力部分线电源缺失后正在进行受控停车 (CTL)
位 6：= 1：变频器不能按照已配置的减速斜坡运行，减速斜坡自适应 (OBR)
位 7：= 1：正在进行受控输出切断 (SOC)

位 8：保留 (= 0)
位 9：= 1：线路接触器有效
位 10：保留 (= 0 或 1)
位 11：保留 (= 0 或 1)

位 12：保留 (= 0 或 1)
位 13：= 1：电机中存在电流 (MCP)
位 14：= 1：如果限值切换管理 [LIMIT SWITCHES] 功能被启动。达到 [Stop FW limit sw.] 或 [Stop RV limit sw.] 停车。
位 15：保留 (= 0)</td></tr>
</table>

代码	说明			
LRS6	参数名：	**Extended status word 6 (扩展状态字 6)**		
	逻辑地址：	3255 = 16#0CB7	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	2002/38	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/21		
	DeviceNet 路径：	71/01/38		
	位 0：= 1：报警组 1 有效 位 1：= 1：报警组 2 有效 位 2：= 1：报警组 3 有效 位 3：= 1：传感器 1 报警：**[PTC1 alarm]** (PtC1) 位 4：= 1：传感器 2 报警：**[PTC2 alarm]** (PtC2) 位 5：= 1：LI6 PTC 传感器报警：**[LI6 =PTC alarm]** (PtC3) 位 6：保留 (= 0) 位 7：= 1：外部故障 **[External fault alarm]** (EtF) 位 8：= 1：欠压报警 **[Undervoltage]** (USA) 位 9：= 1：受控停车的动力部分线电源缺失检测阈值已经达到 (欠压警告)。 位 10：= 1：滑动报警：**[Load slipping]** (AnA) 位 11：= 1：变频器过热报警 (tHA) 位 12：保留 (= 0) 位 13：= 1：抱闸控制时序中的速度报警 (BSA) 位 14：= 1：抱闸控制时序中的抱闸触点报警 (BCA) 位 15：= 1：在超时之后的电流或力矩限值报警 **[Trq/I limit. time out]** (StO)			
LRS7	参数名：	**Extended status word 7 (扩展状态字 7)**		
	逻辑地址：	3256 = 16#0CB8	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	2002/39	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/22		
	DeviceNet 路径：	71/01/39		
	位 0：= 1：给定通道 1 或 1B (Fr1) 或 (Fr1b) 有效 位 1：= 1：给定通道 2 (Fr2) 有效 位 2：= 1：命令通道 1 (Cd1) 有效 位 3：= 1：命令通道 2 (Cd2) 有效 位 4：= 1：给定通道 1B (Fr1b) 有效 位 5：= 1：卷绕结束 (摆频功能) 位 6：= 1：主 - 从同步 (摆频功能) 位 7：= 1：力矩调节报警 位 8：= 1：IGBT 热状态报警 位 9：= 1：制动电阻器过载报警 位 10：= 1：“Controller Inside” (内置控制器) 卡发出报警 位 11：= 1：模拟输入 AI3 上的 4-20 mA 报警：**[AI3 4-20 mA loss]** (LFF3) 位 12：= 1：模拟输入 AI4 上的 4-20 mA 报警：**[AI4** 4-20 mA loss] (LFF4) 位 13：直流母线预上电接触器受到控制 (DC0) 位 14：保留 (= 0) 位 15：保留 (= 0)			

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">LRS8</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Extended status word 8 (扩展状态字 8)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>3257 = 16#0C89
2002/3A
5FB9/23
71/01/3A</td><td>类型：
读 / 写：</td><td>WORD (位存储器)
R</td></tr>
<tr><td colspan="4">位 0：保留 (= 0)
位 1：保留 (= 0)
位 2：保留 (= 0)
位 3：保留 (= 0)

位 4：保留 (= 0)
位 5：保留 (= 0)
位 6：保留 (= 0)
位 7：保留 (= 0)

位 8：保留 (= 0)
位 9：保留 (= 0)
位 10：保留 (= 0)
位 11：保留 (= 0)

位 12：保留 (= 0)
位 13：保留 (= 0)
位 14：保留 (= 0)
位 15：= 1：变频器就绪 (rdY)</td></tr>
<tr><td rowspan="3">CRC</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Active reference channel (有效给定通道)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>8441 = 16#20F9
2036/2A
5FB9/CE
8B/01/2A</td><td>类型：
读 / 写：</td><td>WORD (位存储器)
R</td></tr>
<tr><td colspan="4">位 0：= 1：端子通过一个模拟输入参与给定。
位 1：保留 (= 0)
位 2：= 1：图形显示终端参与给定。
位 3：= 1：Modbus 参与给定。

位 4：保留 (= 0)
位 5：保留 (= 0)
位 6：= 1：CANopen 参与给定。
位 7：= 1：端子参与加 / 减速度给定。

位 8：保留 (= 0)
位 9：= 1：网卡参与给定。
位 10：= 1：“Controller Inside” (内置控制器) 卡参与给定。
位 11：保留 (= 0)

位 12：保留 (= 0)
位 13：保留 (= 0)
位 14：保留 (= 0)
位 15：= 1：PowerSuite 软件参与给定。</td></tr>
</table>

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">CCC</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Active command channel (有效命令通道)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8442 = 16#20FA</td><td>类型：</td><td>WORD (位存储器)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2036/2B</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/CF</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>8B/01/2B</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">位 0：= 1：端子参与控制。
位 1：保留 (= 0)
位 2：= 1：图形显示终端参与控制。
位 3：= 1：Modbus 参与控制。

位 4：保留 (= 0)
位 5：保留 (= 0)
位 6：= 1：CANopen 参与控制。
位 7：保留 (= 0)

位 8：保留 (= 0)
位 9：= 1：网卡参与控制。
位 10：= 1：“Controller Inside” (内置控制器) 卡参与控制。
位 11：保留 (= 0)

位 12：保留 (= 0)
位 13：保留 (= 0)
位 14：保留 (= 0)
位 15：= 1：PowerSuite 软件参与控制。</td></tr>
<tr><td colspan="4"></td></tr>
<tr><td rowspan="6">CFPS</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Active parameter set (有效参数组)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>12900 = 16#3264</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2063/01</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/EC</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>A1/01/65</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0：未配置参数组切换功能。
1 = **[Set 1 active]** (CFP1)：1 号参数组有效
2 = **[Set 2 active]** (CFP2)：2 号参数组有效
3 = **[Set 3 active]** (CFP3)：3 号参数组有效</td></tr>
<tr><td rowspan="7">CNFS</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Active configuration (有效配置)**</td></tr>
<tr><td>终端显示：</td><td colspan="3">**[Config. Active]**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8020 = 16#1F54</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2032/15</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/CD</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>89/01/15</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0：未配置电机或配置切换功能。
1 = (CNF0)：0 号配置有效
2 = (CNF1)：1 号配置有效
3 = (CNF2)：2 号配置有效</td></tr>
</table>

输出值参数

输出值 (速度)

代码	说明			
rFrd	参数名：	**Output speed (输出速度)**		
	DSP402 名：	vl control effort (vl 控制)		
	DRIVECOM 名：	Speed-Actual-Value (速度实际值)		
	逻辑地址：	8604 = 16#219C	类型：	INT
	CANopen 索引号：	6044	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	6044	单位：	rpm
	DeviceNet 路径：	2A/01/07		
	参数符合 DSP402 和 ODVA 配置文件。 有符号值。 如果变频器处于开环模式，则速度值是估算的。 如果变频器处于闭环模式，则速度值是通过传感器测量到的。 此参数与 “Output frequency” (输出频率) (rFr) 参数相联系，后者单位为 0.1 Hz。			
rFr	参数名：	**Output frequency (输出频率)**		
	终端显示：	**[Output frequency]**		
	逻辑地址：	3202 = 16#C82	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2002/3	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/04	单位：	0.1 Hz 或标准化 16 个有符号位，基于最高频率 (TFR)
	DeviceNet 路径：	71/01/03		
	有符号值。 单位取决于扩展控制字位 9 的值： = 0：0.1 Hz。 = 1：最高频率下有符号 16 位上的标准值。值 32767 对应于 **[Max frequency]** (TFR)。 **[Max frequency]** (TFR) 的缺省值为 60 Hz，分辨率则近似为 0.0018 Hz。			

输出值 (力矩)

代码	说明			
Otr	参数名：	**Output torque (输出力矩)**		
	终端显示：	**[Motor torque]**		
	DSP402 名：	Torque actual value (力矩实际值)		
	DRIVECOM 名：	Torque-Actual-Value (力矩实际值)		
	逻辑地址：	3205 = 16#0C85	类型：	INT
	CANopen 索引号：	6077	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	6077	单位：	0.01 “Nominal motor torque” (电机额定力矩)
	DeviceNet 路径：	71/01/06		
	参数符合 DSP402 配置文件 有符号值。 “Nominal motor torque” (电机额定力矩) 只能作为一个变频器参数使用。它是用其他特性值计算的结果。			

输出值参数

代码	说明			
Otrn	参数名：	**Output torque (Nm) (输出力矩， Nm)**		
	逻辑地址：	3216 = 16#0C90	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2002/11	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/10	单位：	根据 INt 确定
	DeviceNet 路径：	2A/01/0B		

输出值 (电机)

代码	说明			
LCr	参数名：	**Motor current (电机电流)**		
	终端显示：	**[Motor current]**		
	逻辑地址：	3204 = 16#0C84	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2002/5	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/06	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	2A/01/09		
	参数符合 ODVA 配置文件			
UOP	参数名：	**Motor voltage (电机电压)**		
	终端显示：	**[Motor voltage]**		
	逻辑地址：	3208 = 16#0C88	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2002/9	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/0A	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	71/01/09		
OPr	参数名：	**Motor power (电机功率)**		
	终端显示：	**[Motor power]**		
	逻辑地址：	3211 = 16#0C8B	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2002/C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/0C	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	71/01/0C		
AUS	参数名：	**ENA average speed (ENA 平均速度)**		
	终端显示：	**[ENA avg speed]**		
	逻辑地址：	12102 = 16#2F46	类型：	INT
	CANopen 索引号：	205B/3	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/EA	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9D/01/67		

给定 (速度)

代码	说明			
FrHd	参数名：	Speed reference before ramp (斜坡前的速度给定)		
	逻辑地址：	8605 = 16#219D	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2038/6	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/D6	单位：	rpm
	DeviceNet 路径：	8C/01/06	出厂设置：	
			调整范围：	
FrOd	参数名：	Speed reference after ramp (斜坡后的速度给定)		
	终端显示：			
	DSP402 名：	vl velocity demand (vl 速度要求)		
	DRIVECOM 名：	Speed-Reference-Variable (速度给定变量)		
	逻辑地址：	8641 = 16#21C1	类型：	INT
	CANopen 索引号：	6043	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/D8	单位：	rpm
	DeviceNet 路径：	8C/01/2A	出厂设置：	
			调整范围：	
	参数符合 DSP402 配置文件 有符号值。 此参数与 “Frequency after ramp” (斜坡后的频率给定) (FRO) 参数相联系，后者单位为 0.1 Hz。			
FrH	参数名：	Frequency reference before ramp (斜坡前的频率给定)		
	终端显示：	[Frequency ref.]		
	逻辑地址：	3203 = 16#0C83	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2002/4	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/05	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	71/01/04		
FrO	参数名：	Frequency reference after ramp (斜坡后的频率给定)		
	逻辑地址：	9021 = 16#233D	类型：	INT
	CANopen 索引号：	203C/16	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/D9	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	8E/01/16		

给定 (力矩)

代码	说明			
trr	参数名：	**Torque reference before ramp (斜坡前的力矩给定)**		
	终端显示：	**[Torque reference]**		
	逻辑地址：	9231 = 16#240F	类型：	INT
	CANopen 索引号：	203E/20	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/DB	单位：	0.1%
	DeviceNet 路径：	8F/01/20		
trO	参数名：	**Torque reference after ramp (斜坡后的力矩给定)**		
	Torque demand value (力矩要求值)	Torque demand value (力矩要求值)		
	Torque-Command-Variable (力矩命令变量)	Torque-Command-Variable (力矩命令变量)		
	逻辑地址：	9232 = 16#2410	类型：	INT
	CANopen 索引号：	203E/21	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/DC	单位：	0.001 “Nominal motor torque” (电机额定力矩)
	DeviceNet 路径：	8F/01/21		
	参数符合 DSP402 配置文件 有符号值。 “Nominal motor torque” (电机额定力矩) 只能作为一个变频器参数使用。它是用其他特性值计算的结果。			

给定 (调节器)

见 “从网络上进行 Setpoint 定义” 一节， 59 页。

代码	说明			
rPC	参数名：	**PID reference after ramp (斜坡后的 PID 给定)**		
	终端显示：	**[PID reference]**		
	逻辑地址：	11982 = 16#2ECE	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/53	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/E7	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/B7		
rPF	参数名：	**PID regulator feedback reference (PID 调节器反馈给定)**		
	终端显示：	**[PID feedback]**		
	逻辑地址：	11981 = 16#2ECD	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/52	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/E6	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/B6		
rPE	参数名：	**PID regulator discrepancy (PID 调节器偏差)**		
	终端显示：	**[PID error]**		
	逻辑地址：	11980 = 16#2ECC	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2059/51	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/E5	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/B5		
rPO	参数名：	**PID regulator limit output reference (PID 调节器限值输出给定)**		
	终端显示：	**[PID Output]**		
	逻辑地址：	11983 = 16#2ECF	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2059/54	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/E8	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9C/01/B8		

测量参数

输入测量

代码	说明			
ULn	参数名：	Power supply voltage (电源电压)		
	终端显示：	[Mains voltage]		
	逻辑地址：	3207 = 16#0C87	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2002/8	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/09	单位：	0.1V
	DeviceNet 路径：	71/01/08		
APH	参数名：	Energy consumption (能量消耗)		
	终端显示：	[Consumption]		
	逻辑地址：	3230 = 16#0C9E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2002/1F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/15	单位：	((UNT & 0x0003) == 0)：1 Wh其他：{((UNT & 0x0003) == 0x0001)：1 kWh 其他：1 MWh}
	DeviceNet 路径：	71/01/1F		

热状态

代码	说明			
tHd	参数名：	Drive thermal state (变频器热状态)		
	终端显示：	[Drv. thermal state]		
	逻辑地址：	3209 = 16#0C89	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2002/A	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/0B	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	71/01/0A		
tHr	参数名：	Motor thermal state (电机热状态)		
	终端显示：	[Motor thermal state]		
	逻辑地址：	9630 = 16#259E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/1F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/DE	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	91/01/1F		
tHb	参数名：	DBR thermal state (DBR 热状态)		
	终端显示：	[DBR thermal state]		
	逻辑地址：	14114 = 16#3722	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206F/F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBD/7F	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	A7/01/73		

时间

代码	说明			
rtH	参数名：	**Total motor operating time (电机运行总时间)**		
	终端显示：	**[Run time]**		
	逻辑地址：	3231 = 16#0C9F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2002/20	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/16	单位：	((UNT & 0x0030) == 0)：1 秒 其他：{((UNT & 0x0030)== 0x0001)：1 分 其他：1 小时 }
	DeviceNet 路径：	71/01/20		
rtHI	参数名：	**Internal motor operating time (电机内部运行时间)**		
	逻辑地址：	3232 = 16#0CA0	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2002/21	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/17	单位：	((UNT & 0x00C0）== 0)：1 s 其他：{((UNT & 0x00C0) 0x0040)：1 min 其他：1 h}
	DeviceNet 路径：	71/01/21		
PtH	参数名：	**Total drive operating time (变频器运行总时间)**		
	终端显示：	**[Power on time]**		
	逻辑地址：	3233 = 16#0CA1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2002/22	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/18	单位：	((UNT & 0x000C）== 0)：1 秒 其他：{((UNT & 0x000C)== 0x0004)：1 分 其他：1 小时 }
	DeviceNet 路径：	71/01/22		
tAC	参数名：	**IGBT alarm time (IGBT 报警时间)**		
	终端显示：	**[IGBT alarm counter]**		
	逻辑地址：	3235 = 16#0CA3	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2002/24	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/1A	单位：	1 s
	DeviceNet 路径：	71/01/24		
EbOt	参数名：	**Current bobbin time (当前卷绕时间)**		
	逻辑地址：	12209 = 16#2FB1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205C/A	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/EB	单位：	1 分
	DeviceNet 路径：	9E/01/0A		
IdM	参数名：	**Magnetizing current (励磁电流)**		
	逻辑地址：	9650 = 16#25B2	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/33	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/E0	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	91/01/33		

代码	说明			
LFM	参数名：	**Leakage inductance (漏电感)**		
	逻辑地址：	9660 = 16#25BC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/3D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/E1	单位：	0.01 mH
	DeviceNet 路径：	91/01/3D		
rSM	参数名：	**Asynchronous motor cold state stator resistance (异步电机冷态定子电阻)**		
	逻辑地址：	9640 = 16#25A8	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/29	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/DF	单位：	(NCVI > "75"): 1 µOhm 其他： 1 mOhm
	DeviceNet 路径：	91/01/29		
trM	参数名：	**Rotor time constant (转子时间常数)**		
	逻辑地址：	9665 = 16#25C1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/42	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/E2	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	91/01/42		
rSMS	参数名：	**Synchronous motor cold state stator resistance (同步电机冷态定子电阻)**		
	逻辑地址：	9680 = 16#25D0	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/51	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/E3	单位：	(NCVI > "75"): 1 µOhm 其他： 1 mOhm
	DeviceNet 路径：	91/01/51		

代码	说明			
IL1r	参数名：	**Logic input map**		
	逻辑地址：	5202 = 16#1452	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	2016/3	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/28	单位：	-
	DeviceNet 路径：	7B/01/03		
	位 0：LI1 的值 位 1：LI2 的值 位 2：LI3 的值 位 3：LI4 的值 位 4：LI5 的值 位 5：LI6 的值 位 6：LI7 的值 位 7：LI8 的值 位 8：LI9 的值 位 9：LI10 的值 (位 6 – 位 9：安装有逻辑 I/O 扩展卡时。) 位 10：LI11 的值 位 11：LI12 的值 位 12：LI13 的值 位 13：LI14 的值 (位 10 – 位 13：安装有扩展 I/O 扩展卡时。) 位 14：保留 (=0) 位 15：保留 (=0)			
OL1r	参数名：	**Logic output map (逻辑输出图)**		
	逻辑地址：	5212 = 16#145C	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	2016/D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/2A	单位：	-
	DeviceNet 路径：	7B/01/0D		
	位 0：R1 的值 位 1：R2 的值 位 2：R3 的值，安装有逻辑 I/O 扩展卡时。 位 3：R4 的值，安装有扩展 I/O 扩展卡时。 位 4：保留 (=0) 位 5：保留 (=0) 位 6：保留 (=0) 位 7：保留 (=0) 位 8：LO1 的值 位 9：LO2 的值 (位 8 – 位 9：安装有逻辑 I/O 扩展卡时。) 位 10：LO3 的值 位 11：LO4 的值 (位 10 – 位 11：安装有扩展 I/O 扩展卡时。) 位 12：保留 (=0) 位 13：保留 (=0) 位 14：保留 (=0) 位 15：保留 (=0)			

代码	说明			
AI1C	参数名：	**Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)**		
	逻辑地址：	5242 = 16#147A	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/2B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/33	单位：	0.001 V
	DeviceNet 路径：	7B/01/2B		
AI1r	参数名：	**Standardized image of analog input 1 (模拟输入 1 的标准化映像)**		
	逻辑地址：	5232 = 16#1470	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/21	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/2F	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7B/01/21		
AI2C	参数名：	**Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)**		
	逻辑地址：	5243 = 16#147B	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/2C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/34	单位：	0.001 V 或 0.001 mA
	DeviceNet 路径：	7B/01/2C		
	单位为： • 0.001 V，如果参数 **[AI2 Type]** (AI2t) 被配置为 **[Voltage]** (10U) • 0.001 mA，如果参数 **[AI2 Type]** (AI2t) 被配置为 **[Current]** (0A)			
AI2r	参数名：	**Standardized image of analog input 2 (模拟输入 2 的标准化映像)**		
	逻辑地址：	5233 = 16#1471	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/22	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/30	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7B/01/22		
AI3C	参数名：	**Physical image of analog input 3 (模拟输入 3 的物理映像)**		
	逻辑地址：	5244 = 16#147C	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/2D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/35	单位：	0.001 mA
	DeviceNet 路径：	7B/01/2D		
AI3r	参数名：	**Standardized image of analog input 3 (模拟输入 3 的标准化映像)**		
	逻辑地址：	5234 = 16#1472	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/23	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/31	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7B/01/23		
AI4C	参数名：	**Physical image of analog input 4 (模拟输入 4 的物理映像)**		
	逻辑地址：	5245 = 16#147D	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/2E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/36	单位：	0.001 V 或 0.001 mA
	DeviceNet 路径：	7B/01/2E		
	单位为： • 0.001 V，如果参数 **[AI4 Type]** (AI4t) 被配置为 **[Voltage]** (10U) • 0.001 mA，如果参数 **[AI4 Type]** (AI4t) 被配置为 **[Current]** (0A)			

代码	说明			
AI4r	参数名：	Standardized image of analog input 4 (模拟输入 4 的标准化映像)		
	逻辑地址：	5235 = 16#1473	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/24	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/32	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7B/01/24		
AO1C	参数名：	Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)		
	逻辑地址：	5271 = 16#1497	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/48	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB9/3D	单位：	0.001 mA 或 0.001 V
	DeviceNet 路径：	7B/01/48		
	单位为： • 0.001 V，如果参数 [AO1 Type] (AO1t) 被配置为 [Voltage] (10U) • 0.001 mA，如果参数 [AO1 Type] (AO1t) 被配置为 [Current] (0A)			
AO1r	参数名：	Standardized image of analog output 1 (模拟输出 1 的标准化映像)		
	逻辑地址：	5261 = 16#148D	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/3E	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB9/3A	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7B/01/3E		
AO2C	参数名：	Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)		
	逻辑地址：	5272 = 16#1498	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/49	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB9/3E	单位：	0.001 mA 或 0.001 V
	DeviceNet 路径：	7B/01/49		
	单位为： • 0.001 V，如果参数 [AO2 Type] (AO2t) 被配置为 [Voltage] (10U) 或 [Voltage +/-] (n10U) • 0.001 mA，如果参数 [AO2 Type] (AO2t) 被配置为 [Current] (0A)			
AO2r	参数名：	Standardized image of analog output 2 (模拟输出 2 的标准化映像)		
	逻辑地址：	5262 = 16#148E	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/3F	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB9/3B	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7B/01/3F		
AO3C	参数名：	Physical image of analog output 3 (模拟输出 3 的物理映像)		
	逻辑地址：	5273 = 16#1499	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/4A	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB9/3F	单位：	0.001 mA 或 0.001 V
	DeviceNet 路径：	7B/01/4A		
	单位为： • 0.001 V，如果参数 [AO3 Type] (AO3t) 被配置为 [Voltage] (10U) 或 [Voltage +/-] (n10U) • 0.001 mA，如果参数 [AO3 Type] (AO3t) 被配置为 [Current] (0A)			

代码	说明			
AO3r	参数名：	**Standardized image of analog output 3 (模拟输出 3 的标准化映像)**		
	逻辑地址：	5263 = 16#148F	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2016/40	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB9/3C	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7B/01/40		
PGI	参数名：	**Encoder pulse counter (编码器脉冲计数器)**		
	逻辑地址：	5604 = 16#15E4	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	201A/5	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/7E	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7D/01/05		

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="9">Errd</td><td>参数名：</td><td colspan="3">DSP402 fault code (DSP402 故障代码)</td></tr>
<tr><td>DSP402 名：</td><td colspan="3">Error code (错误代码)</td></tr>
<tr><td>DRIVECOM 名：</td><td colspan="3">Malfunction code (故障代码)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8606 = 16#219E</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>603F</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/D7</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>8C/01/07</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">参数符合 DSP402 配置文件。

16#0000 ：没有故障被写入存储器 (nOF)
16#1000 ：电容器预充电故障 (CrF)
或电机过载故障 (OLF)
或电机超速故障 (SOF)
16#2310 ：过流故障 (OCF)
16#2320 ：阻抗短路故障 (SCF)
或动力模块故障 (SCF)
16#2330 ：电机短路故障 (对地) (SCF)
16#2340 ：电机短路故障 (相间) (SCF)
16#3110 ：线电源过压故障 (OSF)
16#3120 ：线电源欠压故障 (USF)
16#3130 ：输入缺相故障 (PHF)
16#3310 ：直流母线过压故障 (ObF)
或电机缺相故障 (OPF)
或电机缺相故障 - 3 相 (OPF)
16#4210 ：变频器过热故障 (OHF)
16#5520 ：EEPROM 非易失性存储器故障 (EEF)
16#6100 ：内部故障 (InF)
16#6300 ：配置 (参数) 不正确 (CFF)
或无效 (CFI)
16#7300 ：AI3 上的 4-20 mA 故障 (LFF)
16#7510 ：Modbus 通信故障 (SLF)
16#8100 ：CANopen 通信故障 (COF)
16#9000 ：外部故障 (EPF)
16#FF00：自整定故障 (tnF)
16#FF01：制动控制故障 (bLF)</td></tr>
</table>

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">LFt</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Altivar fault code (Altivar 故障代码)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>7121 = 16#1BD1
2029/16
5FB3/C8
84/01/7A</td><td>类型：
读 / 写：
单位：</td><td>WORD (列表)
R
-</td></tr>
<tr><td colspan="4">故障即使消失，也会被保存在 “Altivar fault code” (Altivar 故障代码) (LFt) 参数中。当断开变频器再重新连接后 “Altivar fault code” (Altivar 故障代码) (LFt) 参数会被复位。
0 : (nOF) 无故障
1 : 保留
2 : [Control EEprom] (EEF1) 内存故障，控制卡。
3 : [Incorrect config.] (CFF) 选装卡被更换或拆卸。
控制卡被更换为另一块不匹配的控制卡。
当前配置矛盾。
4 : [Invalid config.] (CFI) 无效配置。通过总线或通信网络加载至变频器中的配置有矛盾。
5 : [Modbus com.] (SLF1) Modbus 总线上通信中断
6 : [internal com. link] (ILF) 选件卡与变频器之间通信故障
7 : [Com. network] (CnF) 通信卡通信故障
8 : [External flt-LI/Bit] (EPF1) 用户通过一个外部设备触发故障
9 : [Overcurrent] (OCF) [SETTINGS] (SEt-) 和 [1.4 MOTOR CONTROL] (drC-) 菜单中的参数不正确。
惯量或负载过高。
机械锁定。
10 : [Precharge] (CrF1) 预充电继电器控制故障或充电电阻器损坏。
11 : [Speed fdback loss] (SPF) 编码器反馈信号缺失。
12 : [Load slipping] (AnF) 编码器速度反馈与给定不匹配。
13 : [AI2 4-20 mA loss] (LFF2) 模拟输入 AI2 上的 4-20 mA 给定缺失。
14 : [PTC1 probe] (PtF1) PTC1 传感器开路或短路。
15 : [PTC1 overheat] (OtF1) 检测到 PTC1 传感器过热。
16 : [Drive overheat] (OHF) 变频器温度过高。
17 : [Motor overload] (OLF) 由过大的电机电流触发。
18 : [Overbraking] (ObF) 制动过猛或驱动负载。
19 : [Mains overvoltage] (OSF) 线电压过高。
线电源有扰动。
20 : [1 motor phase loss] (OPF1) 变频器输出端一个相缺失。
21 : [Input phase loss] (PHF) 变频器供电不正确或熔断器烧断。
一相缺相。
在单相线电源上使用了三相 ATV71。
负载不平衡。
此保护只能配合带负载的变频器运行。
22 : [Undervoltage] (USF) 线电源过低。
瞬时电压波动。
预充电电阻器损坏。
23 : [Motor short-circuit] (SCF1) 变频器输出端短路或接地。
多台电机并联时变频器输出端地线显著漏电。
24 : [Overspeed] (SOF) 不稳定或驱动负载过高。
25 : [Auto-tuning] (tnF) 特殊电机或电机功率与变频器不合适。
电机未连接至变频器。
26 : [Rating error] (InF1) 功率卡不是保存的那一个。
27 : [Incompatible PB] (InF2) 功率卡与控制卡不兼容。
28 : [Internal serial link] (InF3) 内部卡之间通信故障。
29 : [Internal MFG area] (InF4) 内部数据不一致。
30 : [Power EEprom] (EEF2) 内存故障，功率卡。
31 : [Impedant sh. circuit] (SCF2) 阻抗短路。
32 : [Ground short circuit] (SCF3) 接地短路。
33 : [3 output phase loss] (OPF2) 电机未连接或电机功率过低。
输出接触器开路。
电机电流瞬时不稳定。
34 : [CANopen. com.] (COF) CANopen 总线上通信中断。</td></tr>
</table>

代码	说明
((LFT)，续)	35 : [Brake control] (bLF) 未达到抱闸释放电流。 抱闸接合频率阈值 [Brake engage freq] (bEn) 当定义了抱闸逻辑控制时才被调节。 36 : 保留。 37 : [Internal-hard init.] (InF7) 变频器初始化未完成。 38 : [External fault com.] (EPF2) 由通信网络触发了故障。 39 : [Application fault] (APF) “Controller Inside” (内置控制器) 卡故障。 40 : [Internal-ctrl supply] (InF8) 控制电源不正确。 41 : [Brake feedback] (brF) 抱闸反馈触点与抱闸逻辑控制不匹配。 42 : [PowerSuite com.] (SLF2) 与 PowerSuite 通信故障。 43 : [Encoder coupling] (ECF) 编码器的机械耦合中断。 44 : [Torque/current lim] (SSF) 切换至力矩限制。 45 : [HMI com.] (SLF3) 与图形显示终端通信故障。 46 : [Power removal] (PrF) 变频器的 “Power removal” (动力去除) 安全功能有故障。 47 : [PTC 2 probe] (PtF2) PTC2 传感器开路或短路。 48 : [PTC2 overheat] (OtF2) 检测到 PTC2 传感器过热。 49 : [LI6=PTC probe] (PtFL) 输入 LI6 上的 PTC 传感器开路或短路。 50 : [LI6=PTC overheat] (OtFL) 检测到输入 LI6 上 PTC 传感器过热。 51 : [Internal- I measure] (InF9) 电流测量不正确。 52 : [Internal-mains circuit](InFA) 输入级运行不正常。 53 : [Internal-th. sensor] (InFb) 变频器温度传感器运行不正常。 54 : [IGBT overheat] (tJF) 变频器过热。 55 : [IGBT short circuit] (SCF4) 动力元件故障。 56 : [Motor short circuit] (SCF5) 变频器输出短路。 57 : [Torque time-out] (SrF) 力矩控制功能超时。 58 : [Out. contact. stuck] (FCF1) 在已满足开路条件时输出接触器仍保持闭合。 59 : [Out. contact. open.] (FCF2) 在已满足闭路条件时输出接触器仍保持开路。 60 : [Internal-time meas.] (InFC) 电子时间测量元件故障。 61 : [AI2 input] (AI2F) 模拟输入 AI2 上信号不一致。 62 : [Encoder] (EnF) 编码器反馈故障。 63 : [Thyr. soft charge] (CrF2) 直流母线充电故障 (晶闸管)。 64 : [input contactor] (LCF) 即使 [Mains V. time out] (LCt) 时间已过，变频器仍未开机。 65 : [DB unit sh. circuit] (bUF) 制动单元输出端短路。 66 : 保留。 67 : [IGBT desaturation] (HdF) 变频器输出端短路或接地。 68 : [Internal-option] (InF6) 安装在变频器内的选件未被识别。 69 : [internal- CPU] (InFE) 内部微处理器故障。 70 : [DBR overload] (bOF) 制动电阻器受到负荷过大。 71 : [AI3 4-20 mA loss] (LFF3) 模拟输入 AI3 上的 4-20 mA 给定缺失。 72 : [AI4 4-20 mA loss] (LFF4) 模拟输入 AI4 上的 4-20 mA 给定缺失。 73 : [Cards pairing] (HCF) [CARDS PAIRING] (PPI-) 功能已被配置，且一个变频器卡已被变更。

代码	说明			
CIC	参数名：	Incorrect configuration (不正确配置)		
	逻辑地址：	7130 = 16#1BDA	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	2029/1F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB6/1A	单位：	-
	DeviceNet 路径：	84/01/83		
	位 0： = 1：额定值改变。 位 1： 反转 (= 0 或 1)。 位 2： = 1：网卡已被拆除。 位 3： = 1：保存至 EEPROM 非易失性存储器与上电不一致。 位 4： = 1：网卡已被更换。 位 5： 反转 (= 0 或 1)。 位 6： = 1：“Controller Inside” (内置控制器) 卡已被拆除。 位 7： = 1：“Controller Inside” (内置控制器) 卡已被更换。 位 8： 反转 (= 0 或 1)。 位 9： = 1：一个 I/O 卡已被拆除。 位 10： = 1：一个 I/O 卡已被更换。 位 11： 反转 (= 0 或 1)。 位 12： = 1：一个编码器卡已被拆除。 位 13： = 1：编码器卡已被更换。 位 14： 反转 (= 0 或 1)。 位 15： 反转 (= 0 或 1)。 如果这些事件中有一个出现，变频器将切换至 **[Incorrect config.]** (CFF) 故障模式，之后自动应用出厂设置。			
APF	参数名：	**"Controller Inside" card fault code (“内置控制器”卡故障代码)**		
	逻辑地址：	7133 = 16#1BDD	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2029/22	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB0/97	单位：	1
	DeviceNet 路径：	84/01/86		
	故障即使已经消失，也会被保留在参数中。 在断开变频器再重新连接后此参数被复位。 请查阅 “Controller Inside” (内置控制器) 卡手册。			
CnF	参数名：	**Network card fault code (网卡故障代码)**		
	逻辑地址：	7132 = 16#1BDC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2029/21	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB0/96	单位：	1
	DeviceNet 路径：	84/01/85		
	故障即使已经消失，也会被保留在参数中。 在断开变频器再重新连接后此参数被复位。 此参数的可能值取决于网卡协议。请查阅相应卡的手册。			

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">ILF1</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Option card 1 fault code (选装卡 1 故障代码)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7134 = 16#1BDE</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2029/23</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB0/98</td><td>单位：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>84/01/87</td><td>出厂设置：</td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">故障即使已经消失，也会被保留在参数中。
在断开变频器再重新连接后此参数被复位。

0 = 无故障
1 = 与变频器的内部通信缺失
2 = 检测到硬件故障
3 = EEPROM 非易失性存储器校验和出错
4 = EEPROM 非易失性存储器故障
5 = Flash 存储器故障
6 = RAM 存储器故障
7 = NVRAM 存储器故障
8 = 模拟输入故障
9 = 模拟输出故障
10 = 逻辑输入故障
11 = 逻辑输出故障
101 = 卡不能识别
102 = 变频器内部总线上有交换问题
103 = 变频器内部总线超时 (500 ms)</td></tr>
<tr><td rowspan="6">ILF2</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Option card 2 fault code (选装卡 2 故障代码)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7135 = 16#1BDF</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2029/24</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB0/99</td><td>单位：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>84/01/88</td><td>出厂设置：</td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">故障即使已经消失，也会被保留在参数中。
在断开变频器再重新连接后此参数被复位。

值与 ILF1 相同。</td></tr>
<tr><td rowspan="7">Fdrd</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Ethernet fault code (以太网故障代码)</td></tr>
<tr><td>终端显示：</td><td colspan="3">[FDR fault]</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>64233 = 16#FAE9</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2264/22</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>-</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>-</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">当存在以太网故障时，此参数可被用于确认故障的原因。
故障消失后，故障代码仍被保存。
2：FDR 配置文件与变频器类型不兼容 (如变频器额定值不正确)。
3：读取服务器上的 FDR 配置文件时出错。
4：写入服务器上的 FDR 配置文件时出错。
5：将 FDR 配置文件写入变频器时出错 (如变频器处于强制本机模式)。
7：从服务器接收 FDR 配置文件超时。
9：IP 地址重复。</td></tr>
</table>

代码	说明			
Fnb	参数名：	**Fault counter (故障计数器)**		
	逻辑地址：	7393 = 16#1CE1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/5E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/CC	单位：	-
	DeviceNet 路径：	99/01/CC		

日志参数

代码	说明			
dP0	参数名：	**Fault code on last fault (最近一次故障的故障代码)**		
	逻辑地址：	7200 = 16#1C20	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	202A/1	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/55	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/01		
	“Altivar fault code” (Altivar 故障代码) (LFt) 参数的值，在最近一次故障出现时写入到存储器中。 参见 “Altivar fault code” (Altivar 故障代码) (LFt) 参数的可能值。			
ULP0	参数名：	**Power supply voltage on last fault (最近一次故障时的电源电压)**		
	逻辑地址：	7270 = 16#1C66	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/47	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/94	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	85/01/47		
	“Power supply voltage” (电源电压) (ULn) 参数的值，在最近一次故障出现时写入到存储器中。			
LCP0	参数名：	**Motor current on last fault (最近一次故障时的电机电流)**		
	逻辑地址：	7240 = 16#1C48	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/29	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/79	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	85/01/29		
	“Motor current” (LCr) 参数的值，在最近一次故障出现时写入到存储器中。			
rFP0	参数名：	**Output frequency on last fault (最近一次故障时的输出频率)**		
	逻辑地址：	7250 = 16#1C52	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/33	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/82	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	85/01/33		
	“Output frequency” (输出频率) (rFr) 参数的值，在最近一次故障出现时写入到存储器中。			
tHP0	参数名：	**Motor thermal state on last fault (最近一次故障时的电机热状态)**		
	逻辑地址：	7280 = 16#1C70	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/51	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/9D	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/51		
EP0	参数名：	**Status word on last fault (最近一次故障时的状态字)**		
	逻辑地址：	7210 = 16#1C2A	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/5E	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/0B		
	“Status word” (状态字) (EtA) 参数的值，在最近一次故障出现时写入到存储器中。 参见 “Status word” (状态字) (EtA) 参数的可能值。			

代码	说明			
IP0	参数名：	**Extended status word 0 on last fault (最近一次故障时的扩展状态字 0)**		
	逻辑地址：	7220 = 16#1C34	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/15	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/67	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/15		
	"Extended status word 0" (扩展状态字 0) (EtI) 参数的值，在最近一次故障出现时写入到存储器中。 参见 "Extended status word 0" (扩展状态字 0) (EtI) 参数的可能值。			
CMP0	参数名：	**Command word on last fault (最近一次故障时的命令字)**		
	逻辑地址：	7230 = 16#1C3E	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/1F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/70	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/1F		
	"Command word" (命令字) (CMd) 参数的值，在最近一次故障出现时写入到存储器中。 参见 "Command word" (命令字) (CMd) 参数的可能值。			
dCC0	参数名：	**Command channel active on last fault (最近一次故障时有效的命令通道)**		
	逻辑地址：	64300 = 16#FB2C	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/1	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/08	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/08		
	0：端子 2：图形显示终端 3：Modbus 6：CANopen 9：网卡 10："Controller Inside" (内置控制器) 卡 15：PowerSuite			
drC0	参数名：	**Reference channel active on last fault (最近一次故障时有效的给定通道)**		
	逻辑地址：	64310 = 16#FB36	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/11	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/11		
	0：模拟输入端子 2：图形显示终端 3：Modbus 6：CANopen 7：加 / 减速度端子 9：网卡 10："Controller Inside" (内置控制器) 卡 15：PowerSuite			

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">CrP0</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Channels active on last fault (最近一次故障时有效的通道)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7290 = 16#1C7A</td><td>类型：</td><td>WORD</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/5B</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/A6</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/5B</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">命令通道：低位字节：
0：端子
2：图形显示终端
3：Modbus
6：CANopen
9：网卡
10：“Controller Inside” (内置控制器) 卡
15：PowerSuite

给定通道：高位字节：
0：模拟输入端子
2：图形显示终端
3：Modbus
6：CANopen
7：加 / 减速度端子
9：网卡
10：“Controller Inside” (内置控制器) 卡
15：PowerSuite</td></tr>
<tr><td colspan="4"></td></tr>
<tr><td rowspan="6">rtP0</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Motor operating time on last fault (最近一次故障时的电机运行时间)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7260 = 16#1C5C</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/3D</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/8B</td><td>单位：</td><td>1 小时</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/3D</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4"></td></tr>
<tr><td rowspan="6">Md0</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Date on last fault (最近一次故障的日期)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7300 = 16#1C84</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202B/1</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/AF</td><td>单位：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/65</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">此参数仅当变频器中安装有 “Controller Inside” (内置控制器) 卡时才有意义。</td></tr>
<tr><td rowspan="6">dM0</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Time on last fault (最近一次故障的时间)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7310 = 16#1C8E</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202B/B</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/B8</td><td>单位：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/6F</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">此参数仅当变频器中安装有 “Controller Inside” (内置控制器) 卡时才有意义。</td></tr>
<tr><td rowspan="5">dP1</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Fault code on fault n-1 (第 n-1 次故障时的故障代码)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7201 = 16#1C21</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/2</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/56</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/02</td><td></td><td></td></tr>
</table>

代码	说明			
ULP1	参数名：	**Supply voltage on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电源电压)**		
	逻辑地址：	7271 = 16#1C67	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/48	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/95	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	85/01/48		
LCP1	参数名：	**Motor current on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机电流)**		
	逻辑地址：	7241 = 16#1C49	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/2A	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/7A	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	85/01/2A		
rFP1	参数名：	**Output frequency on fault n-1 (第 n-1 次故障时的输出频率)**		
	逻辑地址：	7251 = 16#1C53	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/34	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/83	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	85/01/34		
tHP1	参数名：	**Motor thermal state on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机热状态)**		
	逻辑地址：	7281 = 16#1C71	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/52	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/9E	单位：	1
	85/01/52	85/01/52		
EP1	参数名：	**Status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的状态字)**		
	逻辑地址：	7211 = 16#1C2B	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/5F	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/0C		
IP1	参数名：	**Extended status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的扩展状态字)**		
	逻辑地址：	7221 = 16#1C35	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/16	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/68	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/16		
CMP1	参数名：	**Command word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的命令字)**		
	逻辑地址：	7231 = 16#1C3F	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/20	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/71	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/20		

日志参数

代码	说明			
dCC1	参数名：	**Active command channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的命令通道)**		
	逻辑地址：	64301 = 16#FB2D	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/2	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/09	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/09		
drC1	参数名：	**Active reference channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的给定通道)**		
	逻辑地址：	64311 = 16#FB37	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/12	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/12		
CrP1	参数名：	**Active channels on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的通道)**		
	逻辑地址：	7291 = 16#1C7B	类型：	WORD
	CANopen 索引号：	202A/5C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/A7	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/5C		
rtP1	参数名：	**Motor operating time on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机运行时间)**		
	逻辑地址：	7261 = 16#1C5D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/3E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/8C	单位：	1 小时
	DeviceNet 路径：	85/01/3E		
Md1	参数名：	**Date on fault n-1 (第 n-1 次故障的日期)**		
	逻辑地址：	7301 = 16#1C85	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/2	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/B0	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/66		
dM1	参数名：	**Time on fault n-1 (第 n-1 次故障的时间)**		
	逻辑地址：	7311 = 16#1C8F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/B9	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/70		
dP2	参数名：	**Fault code on fault n-2 (第 n-2 次故障时的故障代码)**		
	逻辑地址：	7202 = 16#1C22	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	202A/3	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/57	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/03		

代码	说明			
ULP2	参数名：	**Supply voltage on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电源电压)**		
	逻辑地址：	7272 = 16#1C68	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/49	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/96	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	85/01/49		
LCP2	参数名：	**Motor current on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机电流)**		
	逻辑地址：	7242 = 16#1C4A	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/2B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/7B	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	85/01/2B		
rFP2	参数名：	**Output frequency on fault n-2 (第 n-2 次故障时的输出频率)**		
	逻辑地址：	7252 = 16#1C54	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/35	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/84	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	85/01/35		
tHP2	参数名：	**Motor thermal state on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机热状态)**		
	逻辑地址：	7282 = 16#1C72	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/53	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/9F	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/53		
EP2	参数名：	**Status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的状态字)**		
	逻辑地址：	7212 = 16#1C2C	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/60	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/0D		
IP2	参数名：	**Extended status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的扩展状态字)**		
	逻辑地址：	7222 = 16#1C36	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/17	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/69	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/17		
CMP2	参数名：	**Command word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的命令字)**		
	逻辑地址：	7232 = 16#1C40	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/21	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/72	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/21		

代码	说明			
dCC2	参数名：	**Active command channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的命令通道)**		
	逻辑地址：	64302 = 16#FB2E	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/3	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/0A	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/0A		
drC2	参数名：	**Active reference channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的给定通道)**		
	逻辑地址：	64312 = 16#FB38	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/13	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/13		
CrP2	参数名：	**Active channels on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的通道)**		
	逻辑地址：	7292 = 16#1C7C	类型：	WORD
	CANopen 索引号：	202A/5D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/A8	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/5D		
rtP2	参数名：	**Motor operating time on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机运行时间)**		
	逻辑地址：	7262 = 16#1C5E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/3F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/8D	单位：	1 小时
	DeviceNet 路径：	85/01/3F		
Md2	参数名：	**Date on fault n-2 (第 n-2 次故障的日期)**		
	逻辑地址：	7302 = 16#1C86	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/3	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/B1	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/67		
dM2	参数名：	**Time on fault n-2 (第 n-2 次故障的时间)**		
	逻辑地址：	7312 = 16#1C90	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/BA	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/71		
dP3	参数名：	**Fault code on fault n-3 (第 n-3 次故障时的故障代码)**		
	逻辑地址：	7203 = 16#1C23	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	202A/4	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/58	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/04		

代码	说明			
ULP3	参数名：	**Supply voltage on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电源电压)**		
	逻辑地址：	7273 = 16#1C69	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/4A	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/97	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	85/01/4A		
LCP3	参数名：	**Motor current on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机电流)**		
	逻辑地址：	7243 = 16#1C4B	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/2C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/7C	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	85/01/2C		
rFP3	参数名：	**Output frequency on fault n-3 (第 n-3 次故障时的输出频率)**		
	逻辑地址：	7253 = 16#1C55	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/36	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/85	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	85/01/36		
tHP3	参数名：	**Motor thermal state on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机热状态)**		
	逻辑地址：	7283 = 16#1C73	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/54	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/A0	单位：	1
	85/01/54	85/01/54		
EP3	参数名：	**Status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的状态字)**		
	逻辑地址：	7213 = 16#1C2D	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/61	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/0E		
IP3	参数名：	**Extended status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的扩展状态字)**		
	逻辑地址：	7223 = 16#1C37	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/18	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/6A	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/18		
CMP3	参数名：	**Command word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的命令字)**		
	逻辑地址：	7233 = 16#1C41	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/22	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/73	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/22		

代码	说明			
dCC3	参数名：	Active command channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的命令通道)		
	逻辑地址：	64303 = 16#FB2F	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/4	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/0B	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/0B		
drC3	参数名：	Active reference channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的给定通道)		
	逻辑地址：	64313 = 16#FB39	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/14	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/14		
CrP3	参数名：	Active channels on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的通道)		
	逻辑地址：	7293 = 16#1C7D	类型：	WORD
	CANopen 索引号：	202A/5E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/A9	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/5E		
rtP3	参数名：	Motor operating time on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机运行时间)		
	逻辑地址：	7263 = 16#1C5F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/40	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/8E	单位：	1 小时
	DeviceNet 路径：	85/01/40		
Md3	参数名：	Date on fault n-3 (第 n-3 次故障的日期)		
	逻辑地址：	7303 = 16#1C87	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/4	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/B2	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/68		
dM3	参数名：	Time on fault n-3 (第 n-3 次故障的时间)		
	逻辑地址：	7313 = 16#1C91	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/BB	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/72		
dP4	参数名：	Fault code on fault n-4 (第 n-4 次故障时的故障代码)		
	逻辑地址：	7204 = 16#1C24	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	202A/5	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/59	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/05		

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="5">ULP4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Supply voltage on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电源电压)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7274 = 16#1C6A</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/4B</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/98</td><td>单位：</td><td>0.1 V</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/4B</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">LCP4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Motor current on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机电流)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7244 = 16#1C4C</td><td>类型：</td><td>INT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/2D</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/7D</td><td>单位：</td><td>0.1 A</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/2D</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">rFP4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Output frequency on fault n-4 (第 n-4 次故障时的输出频率)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7254 = 16#1C56</td><td>类型：</td><td>INT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/37</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/86</td><td>单位：</td><td>0.1 Hz</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/37</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">tHP4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Motor thermal state on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机热状态)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7284 = 16#1C74</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/55</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/A1</td><td>单位：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>85/01/55</td><td>85/01/55</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">EP4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的状态字)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7214 = 16#1C2E</td><td>类型：</td><td>WORD (位存储器)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/F</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/62</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/0F</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">IP4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Extended status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的扩展状态字)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7224 = 16#1C38</td><td>类型：</td><td>WORD (位存储器)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/19</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/6B</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/19</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">CMP4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">**Command word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的命令字)**</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7234 = 16#1C42</td><td>类型：</td><td>WORD (位存储器)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/23</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/74</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/23</td><td></td><td></td></tr>
</table>

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="5">dCC4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Active command channel on fault n-4 (第 n- 4 次故障时有效的命令通道)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>64304 = 16#FB30</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2265/5</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBA/0C</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9A/01/0C</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">drC4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Active reference channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的给定通道)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>64314 = 16#FB3A</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2265/F</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBA/15</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9A/01/15</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">CrP4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Active channels on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的通道)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7294 = 16#1C7E</td><td>类型：</td><td>WORD</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/5F</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/AA</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/5F</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">rtP4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Motor operating time on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机运行时间)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7264 = 16#1C60</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/41</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/8F</td><td>单位：</td><td>1 hour</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/41</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">Md4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Date on fault n-4 (第 n-4 次故障的日期)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7304 = 16#1C88</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202B/5</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/B3</td><td>单位：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/69</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">dM4</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Time on fault n-4 (第 n-4 次故障的时间)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7314 = 16#1C92</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202B/F</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/BC</td><td>单位：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/73</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="5">dP5</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Fault code on fault n-5 (第 n-5 次故障时的故障代码)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7205 = 16#1C25</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>202A/6</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/5A</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>85/01/06</td><td></td><td></td></tr>
</table>

代码	说明			
ULP5	参数名：	**Supply voltage on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电源电压)**		
	逻辑地址：	7275 = 16#1C6B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/4C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/99	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	85/01/4C		
LCP5	参数名：	**Motor current on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机电流)**		
	逻辑地址：	7245 = 16#1C4D	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/2E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/7E	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	85/01/2E		
rFP5	参数名：	**Output frequency on fault n-5 (第 n-5 次故障时的输出频率)**		
	逻辑地址：	7255 = 16#1C57	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/38	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/87	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	85/01/38		
tHP5	参数名：	**Motor thermal state on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机热状态)**		
	逻辑地址：	7285 = 16#1C75	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/56	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/A2	单位：	1
	85/01/56	85/01/56		
EP5	参数名：	**Status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的状态字)**		
	逻辑地址：	7215 = 16#1C2F	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/10	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/63	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/10		
IP5	参数名：	**Extended status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的扩展状态字)**		
	逻辑地址：	7225 = 16#1C39	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/1A	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/6C	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/1A		
CMP5	参数名：	**Command word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的命令字)**		
	逻辑地址：	7235 = 16#1C43	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/24	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/75	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/24		

代码	说明			
dCC5	参数名：	Active command channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的命令通道)		
	逻辑地址：	64305 = 16#FB31	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/6	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/0D	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/0D		
drC5	参数名：	Active reference channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的给定通道)		
	逻辑地址：	64315 = 16#FB3B	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/10	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/16	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/16		
CrP5	参数名：	Active channels on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的通道)		
	逻辑地址：	7295 = 16#1C7F	类型：	WORD
	CANopen 索引号：	202A/60	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/AB	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/60		
rtP5	参数名：	Motor operating time on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机运行时间)		
	逻辑地址：	7265 = 16#1C61	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/42	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/90	单位：	1 小时
	DeviceNet 路径：	85/01/42		
Md5	参数名：	Date on fault n-5 (第 n-5 次故障的日期)		
	逻辑地址：	7305 = 16#1C89	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/6	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/B4	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/6A		
dM5	参数名：	Time on fault n-5 (第 n-5 次故障的时间)		
	逻辑地址：	7315 = 16#1C93	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/10	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/BD	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/74		
dP6	参数名：	Fault code on fault n-6 (第 n-6 次故障时的故障代码)		
	逻辑地址：	7206 = 16#1C26	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	202A/7	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/5B	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/07		

代码	说明			
ULP6	参数名：	**Supply voltage on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电源电压)**		
	逻辑地址：	7276 = 16#1C6C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/4D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/9A	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	85/01/4D		
LCP6	参数名：	**Motor current on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机电流)**		
	逻辑地址：	7246 = 16#1C4E	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/2F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/7F	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	85/01/2F		
rFP6	参数名：	**Output frequency on fault n-6 (第 n-6 次故障时的输出频率)**		
	逻辑地址：	7256 = 16#1C58	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/39	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/88	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	85/01/39		
tHP6	参数名：	**Motor thermal state on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机热状态)**		
	逻辑地址：	7286 = 16#1C76	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/57	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/A3	单位：	1
	85/01/57	85/01/57		
EP6	参数名：	**Status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的状态字)**		
	逻辑地址：	7216 = 16#1C30	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/11	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/64	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/11		
IP6	参数名：	**Extended status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的扩展状态字)**		
	逻辑地址：	7226 = 16#1C3A	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/1B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/6D	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/1B		
CMP6	参数名：	**Command word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的命令字)**		
	逻辑地址：	7236 = 16#1C44	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/25	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/76	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/25		

代码	说明			
dCC6	参数名：	Active command channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的命令通道)		
	逻辑地址：	64306 = 16#FB32	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/7	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/0E	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/0E		
drC6	参数名：	Active reference channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的给定通道)		
	逻辑地址：	64316 = 16#FB3C	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/11	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/17	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/17		
CrP6	参数名：	Active channels on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的通道)		
	逻辑地址：	7296 = 16#1C80	类型：	WORD
	CANopen 索引号：	202A/61	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/AC	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/61		
rtP6	参数名：	Motor operating time on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机运行时间)		
	逻辑地址：	7266 = 16#1C62	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/43	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/91	单位：	1 小时
	DeviceNet 路径：	85/01/43		
Md6	参数名：	Date on fault n-6 (第 n-6 次故障的日期)		
	逻辑地址：	7306 = 16#1C8A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/7	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/BE	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/6B		
dM6	参数名：	Time on fault n-6 (第 n-6 次故障的时间)		
	逻辑地址：	7316 = 16#1C94	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/11	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/B5	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/75		
dP7	参数名：	Fault code on fault n-7 (第 n-7 次故障时的故障代码)		
	逻辑地址：	7207 = 16#1C27	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	202A/8	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/5C	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/08		

代码	说明			
ULP7	参数名：	**Supply voltage on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电源电压)**		
	逻辑地址：	7277 = 16#1C6D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/4E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/9B	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	85/01/4E		
LCP7	参数名：	**Motor current on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机电流)**		
	逻辑地址：	7247 = 16#1C4F	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/30	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/80	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	85/01/30		
rFP7	参数名：	**Output frequency on fault n-7 (第 n-7 次故障时的输出频率)**		
	逻辑地址：	7257 = 16#1C59	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/3A	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/89	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	85/01/3A		
tHP7	参数名：	**Motor thermal state on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机热状态)**		
	逻辑地址：	7287 = 16#1C77	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/58	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/A4	单位：	1
	85/01/58	85/01/58		
EP7	参数名：	**Status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的状态字)**		
	逻辑地址：	7217 = 16#1C31	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/12	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/65	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/12		
IP7	参数名：	**Extended status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的扩展状态字)**		
	逻辑地址：	7227 = 16#1C3B	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/1C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/6E	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/1C		
CMP7	参数名：	**Command word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的命令字)**		
	逻辑地址：	7237 = 16#1C45	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/26	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/77	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/26		

代码	说明			
dCC7	参数名：	Active command channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的命令通道)		
	逻辑地址：	64307 = 16#FB33	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/8	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/0F	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/0F		
drC7	参数名：	Active reference channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的给定通道)		
	逻辑地址：	64317 = 16#FB3D	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/12	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/18	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/18		
CrP7	参数名：	Active channels on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的通道)		
	逻辑地址：	7297 = 16#1C81	类型：	WORD
	CANopen 索引号：	202A/62	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/AD	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/62		
rtP7	参数名：	Motor operating time on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机运行时间)		
	逻辑地址：	7267 = 16#1C63	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/44	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/92	单位：	1 小时
	DeviceNet 路径：	85/01/44		
Md7	参数名：	Date on fault n-7 (第 n-7 次故障时的日期)		
	逻辑地址：	7307 = 16#1C8B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/8	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/B6	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/6C		
dM7	参数名：	Time on fault n-7 (第 n-7 次故障时的时间)		
	逻辑地址：	7317 = 16#1C95	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/12	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/BF	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/76		
dP8	参数名：	Fault code on fault n-8 (第 n-8 次故障时的故障代码)		
	逻辑地址：	7208 = 16#1C28	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	202A/9	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/5D	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/09		

代码	说明			
ULP8	参数名：	**Supply voltage on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电源电压)**		
	逻辑地址：	7278 = 16#1C6E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/4F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/9C	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	85/01/4F		
LCP8	参数名：	**Motor current on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机电流)**		
	逻辑地址：	7248 = 16#1C50	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/31	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/81	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	85/01/31		
rFP8	参数名：	**Output frequency on fault n-8 (第 n-8 次故障时的输出频率)**		
	逻辑地址：	7258 = 16#1C5A	类型：	INT
	CANopen 索引号：	202A/3B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/8A	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	85/01/3B		
tHP8	参数名：	**Motor thermal state on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机热状态)**		
	逻辑地址：	7288 = 16#1C78	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/59	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/A5	单位：	1
	85/01/59	85/01/59		
EP8	参数名：	**Status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的状态字)**		
	逻辑地址：	7218 = 16#1C32	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/13	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/66	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/13		
IP8	参数名：	**Extended status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的扩展状态字)**		
	逻辑地址：	7228 = 16#1C3C	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/1D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/6F	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/1D		
CMP8	参数名：	**Command word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的命令字)**		
	逻辑地址：	7238 = 16#1C46	类型：	WORD (位存储器)
	CANopen 索引号：	202A/27	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/78	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/27		

代码	说明			
dCC8	参数名：	Active command channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的命令通道)		
	逻辑地址：	64308 = 16#FB34	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/9	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/10	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/10		
drC8	参数名：	Active reference channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的给定通道)		
	逻辑地址：	64318 = 16#FB3E	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2265/13	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBA/19	单位：	-
	DeviceNet 路径：	9A/01/19		
CrP8	参数名：	Active channels on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的通道)		
	逻辑地址：	7298 = 16#1C82	类型：	WORD
	CANopen 索引号：	202A/63	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/AE	单位：	-
	DeviceNet 路径：	85/01/63		
rtP8	参数名：	Motor operating time on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机运行时间)		
	逻辑地址：	7268 = 16#1C64	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202A/45	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/93	单位：	1 小时
	DeviceNet 路径：	85/01/45		
Md8	参数名：	Date on fault n-8 (第 n-8 次故障时的日期)		
	逻辑地址：	7308 = 16#1C8C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/9	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/B7	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/6D		
dM8	参数名：	Time on fault n-8 (第 n-8 次故障时的时间)		
	逻辑地址：	7318 = 16#1C96	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/13	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/C0	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/77		

代码	说明			
nCV	参数名：	**Drive nominal rating (变频器额定值)**		
	逻辑地址：	3011 = 16#0BC3	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2000/C	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB0/02	单位：	-
	DeviceNet 路径：	70/01/0C		
UCAL	参数名：	**Drive line voltage (变频器线电压)**		
	逻辑地址：	3012 = 16#0BC4	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2000/D	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB0/03	单位：	-
	DeviceNet 路径：	70/01/0D		
InV	参数名：	Rated drive current (**变频器额定电流**)		
	逻辑地址：	3017 = 16#0BC9	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2000/12	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB0/07	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	70/01/12		
UdP	参数名：	**Drive software version (变频器软件版本)**		
	逻辑地址：	3302 = 16#0CE6	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2003/3	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB0/0D	单位：	1
	DeviceNet 路径：	71/01/67		
PAn0	参数名：	**Device name: characters 1 and 2 (设备名：字符 1 和 2)**		
	逻辑地址：	3340 = 16#0D0C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2003/29	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB0/25	单位：	
	DeviceNet 路径：	71/01/8D		
	如果设备名为 "Ventilateur 1234"， 则 "device name" (设备名) 参数为： PAn0 = 16#5665 = "Ve" PAn1 = 16#6E74 = "nt" PAn2 = 16#696C = "il" PAn3 = 16#6174 = "at" PAn4 = 16#6575 = "eu" PAn5 = 16#7220 = "r " PAn6 = 16#3132 = "12" PAn7 = 16#3334 = "34"			
PAn1	参数名：	**Device name: characters 3 and 4 (设备名：字符 3 和 4)**		
	逻辑地址：	3341 = 16#0D0D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2003/2A	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB0/26	单位：	
	DeviceNet 路径：	71/01/8E		

代码	说明			
PAn2	参数名：	Device name: characters 5 and 6 (设备名：字符 5 和 6)		
	逻辑地址：	3342 = 16#0D0E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2003/2B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB0/27	单位：	
	DeviceNet 路径：	71/01/8F		
PAn3	参数名：	Device name: characters 7 and 8 (设备名：字符 7 和 8)		
	逻辑地址：	3343 = 16#0D0F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2003/2C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB0/28	单位：	
	DeviceNet 路径：	71/01/90		
PAn4	参数名：	Device name: characters 9 and 10 (设备名：字符 9 和 10)		
	逻辑地址：	3344 = 16#0D10	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2003/2D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB0/29	单位：	
	DeviceNet 路径：	71/01/91		
PAn5	参数名：	Device name: characters 11 and 12 (设备名：字符 11 和 12)		
	逻辑地址：	3345 = 16#0D11	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2003/2E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB0/2A	单位：	
	DeviceNet 路径：	71/01/92		
PAn6	参数名：	Device name: characters 13 and 14 (设备名：字符 13 和 14)		
	逻辑地址：	3346 = 16#0D12	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2003/2F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB0/2B	单位：	
	DeviceNet 路径：	71/01/93		
PAn7	参数名：	Device name: characters 15 and 16 (设备名：字符 15 和 16)		
	逻辑地址：	3347 = 16#0D13	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2003/30	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB0/2C	单位：	
	DeviceNet 路径：	71/01/94		

代码	说明			
nC1	参数名：	Communication scanner, value of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的值)		
	逻辑地址：	12761 = 16#31D9	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/3E	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/4B	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/A2		
nC2	参数名：	Communication scanner, value of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的值)		
	逻辑地址：	12762 = 16#31DA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/3F	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/4C	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/A3		
nC3	参数名：	Communication scanner, value of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的值)		
	逻辑地址：	12763 = 16#31DB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/40	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/4D	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/A4		
nC4	参数名：	Communication scanner, value of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的值)		
	逻辑地址：	12764 = 16#31DC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/41	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/4E	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/A5		
nC5	参数名：	Communication scanner, value of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的值)		
	逻辑地址：	12765 = 16#31DD	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/42	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/4F	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/A6		
nC6	参数名：	Communication scanner, value of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的值)		
	逻辑地址：	12766 = 16#31DE	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/43	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/50	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/A7		
nC7	参数名：	Communication scanner, value of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的值)		
	逻辑地址：	12767 = 16#31DF	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/44	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/51	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/A8		

代码	说明			
nC8	参数名：	Communication scanner, value of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的值)		
	逻辑地址：	12768 = 16#31E0	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/45	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/52	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/A9		
nM1	参数名：	Communication scanner, value of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的值)		
	逻辑地址：	12741 = 16#31C5	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/2A	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/43	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/8E		
nM2	参数名：	Communication scanner, value of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的值)		
	逻辑地址：	12742 = 16#31C6	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/2B	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/44	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/8F		
nM3	参数名：	Communication scanner, value of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的值)		
	逻辑地址：	12743 = 16#31C7	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/2C	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/45	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/90		
nM4	参数名：	Communication scanner, value of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的值)		
	逻辑地址：	12744 = 16#31C8	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/2D	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/46	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/91		
nM5	参数名：	Communication scanner, value of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的值)		
	逻辑地址：	12745 = 16#31C9	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/2E	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/47	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/92		
nM6	参数名：	Communication scanner, value of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的值)		
	逻辑地址：	12746 = 16#31CA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/2F	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/48	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/93		

代码	说明			
nM7	参数名：	**Communication scanner, value of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的值)**		
	逻辑地址：	12747 = 16#31CB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/30	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/49	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/94		
nM8	参数名：	**Communication scanner, value of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的值)**		
	逻辑地址：	12748 = 16#31CC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/31	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FB6/4A	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/95		
nCA1	参数名：	**Communication scanner, address of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的地址)**		
	逻辑地址：	12721 = 16#31B1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/16	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/46	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/7A		
nCA2	参数名：	**Communication scanner, address of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的地址)**		
	逻辑地址：	12722 = 16#31B2	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/17	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/47	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/7B		
nCA3	参数名：	**Communication scanner, address of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的地址)**		
	逻辑地址：	12723 = 16#31B3	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/18	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/48	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/7C		
nCA4	参数名：	**Communication scanner, address of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的地址)**		
	逻辑地址：	12724 = 16#31B4	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/19	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/49	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/7D		
nCA5	参数名：	**Communication scanner, address of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的地址)**		
	逻辑地址：	12725 = 16#31B5	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/1A	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/4A	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/7E		

代码	说明			
nCA6	参数名：	Communication scanner, address of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的地址)		
	逻辑地址：	12726 = 16#31B6	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/1B	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/4B	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/7F		
nCA7	参数名：	Communication scanner, address of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的地址)		
	逻辑地址：	12727 = 16#31B7	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/1C	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/4C	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/80		
nCA8	参数名：	Communication scanner, address of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的地址)		
	逻辑地址：	12728 = 16#31B8	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/1D	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/4D	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/81		
nMA1	参数名：	Communication scanner, address of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的地址)		
	逻辑地址：	12701 = 16#319D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/2	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/3E	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/66		
nMA2	参数名：	Communication scanner, address of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的地址)		
	逻辑地址：	12702 = 16#319E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/3	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/3F	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/67		
nMA3	参数名：	Communication scanner, address of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的地址)		
	逻辑地址：	12703 = 16#319F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/4	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/40	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/68		
nMA4	参数名：	Communication scanner, address of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的地址)		
	逻辑地址：	12704 = 16#31A0	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/5	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/41	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/69		

代码	说明			
nMA5	参数名：	**Communication scanner, address of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的地址)**		
	逻辑地址：	12705 = 16#31A1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/6	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/42	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/6A		
nMA6	参数名：	**Communication scanner, address of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的地址)**		
	逻辑地址：	12706 = 16#31A2	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/7	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/43	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/6B		
nMA7	参数名：	**Communication scanner, address of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的地址)**		
	逻辑地址：	12707 = 16#31A3	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/8	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/44	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/6C		
nMA8	参数名：	**Communication scanner, address of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的地址)**		
	逻辑地址：	12708 = 16#31A4	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2061/9	读 / 写：	0
	INTERBUS 索引号：	5FBD/45	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A0/01/6D		

“Controller Inside” (内置控制器) 参数

代码	说明			
PIL1	参数名：	**"Controller Inside" logic input map (“内置控制器”逻辑输入图)**		
	逻辑地址：	6901 = 16#1AF5	类型：	WORDXXX
	CANopen 索引号：	2027/2	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/49	单位：	-
	DeviceNet 路径：	83/01/66		
POL1	参数名：	**"Controller Inside" logic output map (“内置控制器”逻辑输出图)**		
	逻辑地址：	6911 = 16#1AFF	类型：	WORDXXX
	CANopen 索引号：	2027/C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/4A	单位：	-
	DeviceNet 路径：	83/01/70		
PAI1	参数名：	**Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)**		
	逻辑地址：	6942 = 16#1B1E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2027/2B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/4B	单位：	0.001 mA
	DeviceNet 路径：	83/01/8F		
PAI2	参数名：	**Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)**		
	逻辑地址：	6943 = 16#1B1F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2027/2C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/4C	单位：	0.001 mA
	DeviceNet 路径：	83/01/90		
PAO1	参数名：	**Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)**		
	逻辑地址：	6971 = 16#1B3B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2027/48	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/4D	单位：	0.001 mA
	DeviceNet 路径：	83/01/AC		
PAO2	参数名：	**Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)**		
	逻辑地址：	6972 = 16#1B3C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2027/49	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/4E	单位：	0.001 mA
	DeviceNet 路径：	83/01/AD		
PdI	参数名：	**Drive encoder counter divisor (变频器编码器计数器除数)**		
	逻辑地址：	5610 = 16#15EA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	201A/B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBC/76	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7D/01/0B		

“Controller Inside” (内置控制器) 参数

代码	说明			
PUC	参数名：	**Drive encoder divided counter (除以变频器编码器的计数器)**		
	逻辑地址：	5611 = 16#15EB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	201A/C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/41	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7D/01/0C		
dAY	参数名：	**Date (日期)**		
	逻辑地址：	7391 = 16#1CDF	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/5C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/CA	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/C0		
tIME	参数名：	**Time (时间)**		
	逻辑地址：	7392 = 16#1CE0	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	202B/5D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/CB	单位：	1
	DeviceNet 路径：	85/01/C1		
O01	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 1 (“内置控制器”人机交互交换字 1)**		
	逻辑地址：	6401 = 16#1901	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/2	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/81	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/02		
O02	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 2 (“内置控制器”人机交互交换字 2)**		
	逻辑地址：	6402 = 16#1902	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/3	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/82	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/03		
O03	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 3 (“内置控制器”人机交互交换字 3)**		
	逻辑地址：	6403 = 16#1903	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/4	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/83	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/04		
O04	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 4 (“内置控制器”人机交互交换字 4)**		
	逻辑地址：	6404 = 16#1904	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/5	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/84	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/05		

代码	说明			
O05	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 5 (“内置控制器”人机交互交换字 5)**		
	逻辑地址：	6405 = 16#1905	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/6	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/85	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/06		
O06	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 6 (“内置控制器”人机交互交换字 6)**		
	逻辑地址：	6406 = 16#1906	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/7	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/86	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/07		
O07	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 7 (“内置控制器”人机交互交换字 7)**		
	逻辑地址：	6407 = 16#1907	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/8	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/87	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/08		
O08	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 8 (“内置控制器”人机交互交换字 8)**		
	逻辑地址：	6408 = 16#1908	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/9	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/88	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/09		
O09	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 9 (“内置控制器”人机交互交换字 9)**		
	逻辑地址：	6409 = 16#1909	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/A	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/89	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/0A		
O10	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 10 (“内置控制器”人机交互交换字 10)**		
	逻辑地址：	6410 = 16#190A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/8A	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/0B		
O11	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 11 (“内置控制器”人机交互交换字 11)**		
	逻辑地址：	6411 = 16#190B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/8B	单位：	1
	DeviceNet 路径：	81/01/0C		

“Controller Inside”（内置控制器）参数

代码	说明			
O12	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 12（“内置控制器”人机交互交换字 12)		
	逻辑地址：	6412 = 16#190C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/8C	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/0D		
O13	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 13（“内置控制器”人机交互交换字 13)		
	逻辑地址：	6413 = 16#190D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/8D	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/0E		
O14	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 14（“内置控制器”人机交互交换字 14)		
	逻辑地址：	6414 = 16#190E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/8E	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/0F		
O15	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 15（“内置控制器”人机交互交换字 15)		
	逻辑地址：	6415 = 16#190F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/10	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/8F	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/10		
O16	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 16（“内置控制器”人机交互交换字 16)		
	逻辑地址：	6416 = 16#1910	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/11	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/90	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/11		
O17	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 17（“内置控制器”人机交互交换字 17)		
	逻辑地址：	6417 = 16#1911	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/12	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/91	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/12		
O18	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 18（“内置控制器”人机交互交换字 18)		
	逻辑地址：	6418 = 16#1912	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/13	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/92	单位：	0.01
	DeviceNet 路径：	81/01/13		

“Controller Inside” (内置控制器)参数

代码	说明		
O19	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 19 (“内置控制器”人机交互交换字 19)**	
	逻辑地址： 6419 = 16#1913	类型：	UINT
	CANopen 索引号： 2022/14	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号： 5FB3/93	单位：	0.01
	DeviceNet 路径： 81/01/14		
O20	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 20 (“内置控制器”人机交互交换字 20)**	
	逻辑地址： 6420 = 16#1914	类型：	UINT
	CANopen 索引号： 2022/15	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号： 5FB3/94	单位：	0.01
	DeviceNet 路径： 81/01/15		
O21	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 21 (“内置控制器”人机交互交换字 21)**	
	逻辑地址： 6421 = 16#1915	类型：	UINT
	CANopen 索引号： 2022/16	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号： 5FB3/95	单位：	0.1
	DeviceNet 路径： 81/01/16		
O22	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 22 (“内置控制器”人机交互交换字 22)**	
	逻辑地址： 6422 = 16#1916	类型：	UINT
	CANopen 索引号： 2022/17	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号： 5FB3/96	单位：	0.1
	DeviceNet 路径： 81/01/17		
O23	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 23 (“内置控制器”人机交互交换字 23)**	
	逻辑地址： 6423 = 16#1917	类型：	UINT
	CANopen 索引号： 2022/18	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号： 5FB3/97	单位：	0.1
	DeviceNet 路径： 81/01/18		
O24	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 24 (“内置控制器”人机交互交换字 24)**	
	逻辑地址： 6424 = 16#1918	类型：	UINT
	CANopen 索引号： 2022/19	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号： 5FB3/98	单位：	0.1
	DeviceNet 路径： 81/01/19		
O25	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 25 (“内置控制器”人机交互交换字 25)**	
	逻辑地址： 6425 = 16#1919	类型：	UINT
	CANopen 索引号： 2022/1A	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号： 5FB3/99	单位：	0.1
	DeviceNet 路径： 81/01/1A		

代码	说明			
O26	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 26 (“内置控制器”人机交互交换字 26)**		
	逻辑地址：	6426 = 16#191A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/1B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/9A	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/1B		
O27	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 27 (“内置控制器”人机交互交换字 27)**		
	逻辑地址：	6427 = 16#191B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/1C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/9B	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/1C		
O28	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 28 (“内置控制器”人机交互交换字 28)**		
	逻辑地址：	6428 = 16#191C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/1D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/9C	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/1D		
O29	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 29 (“内置控制器”人机交互交换字 29)**		
	逻辑地址：	6429 = 16#191D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/1E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/9D	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/1E		
O30	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 30 (“内置控制器”人机交互交换字 30)**		
	逻辑地址：	6430 = 16#191E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/1F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/9E	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/1F		
O31	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 31 (“内置控制器”人机交互交换字 31)**		
	逻辑地址：	6431 = 16#191F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/20	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/9F	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/20		
O32	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 32 (“内置控制器”人机交互交换字 32)**		
	逻辑地址：	6432 = 16#1920	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/21	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/A0	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/21		

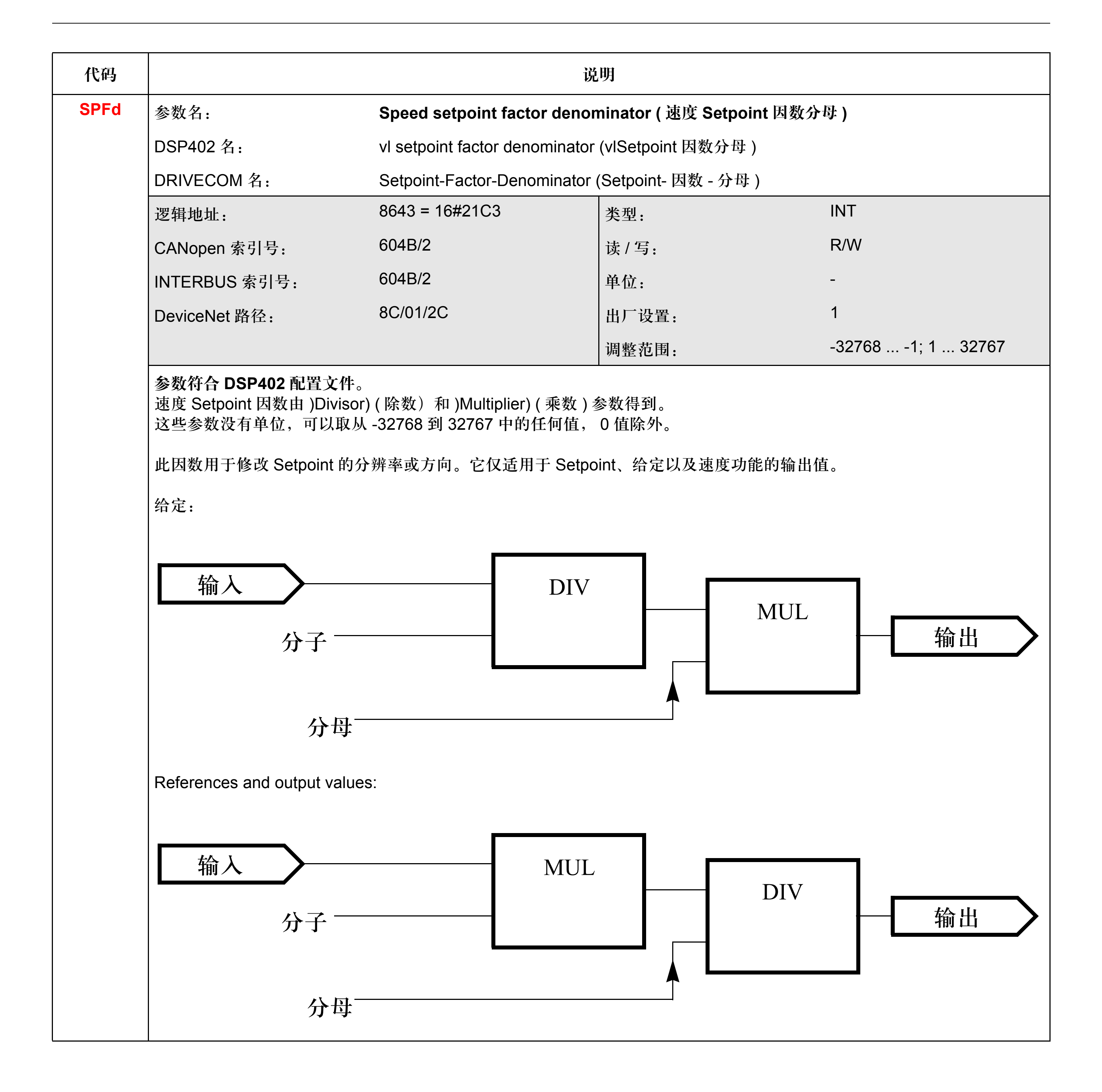
代码	说明			
O33	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 33（“内置控制器”人机交互交换字 33)		
	逻辑地址：	6433 = 16#1921	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/22	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/A1	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/22		
O34	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 34（“内置控制器”人机交互交换字 34)		
	逻辑地址：	6434 = 16#1922	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/23	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/A2	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/23		
O35	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 35（“内置控制器”人机交互交换字 35)		
	逻辑地址：	6435 = 16#1923	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/24	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/A3	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/24		
O36	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 36（“内置控制器”人机交互交换字 36)		
	逻辑地址：	6436 = 16#1924	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/25	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/A4	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/25		
O37	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 37（“内置控制器”人机交互交换字 37)		
	逻辑地址：	6437 = 16#1925	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/26	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/A5	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/26		
O38	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 38（“内置控制器”人机交互交换字 38)		
	逻辑地址：	6438 = 16#1926	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/27	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/A6	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/27		
O39	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 39（“内置控制器”人机交互交换字 39)		
	逻辑地址：	6439 = 16#1927	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/28	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/A7	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/28		

代码	说明			
O40	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 40 (“内置控制器”人机交互交换字 40)**		
	逻辑地址：	6440 = 16#1928	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/29	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/A8	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/29		
O41	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 41 (“内置控制器”人机交互交换字 41)**		
	逻辑地址：	6441 = 16#1929	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/2A	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/A9	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/2A		
O42	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 42 (“内置控制器”人机交互交换字 42)**		
	逻辑地址：	6442 = 16#192A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/2B	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/AA	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/2B		
O43	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 43 (“内置控制器”人机交互交换字 43)**		
	逻辑地址：	6443 = 16#192B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/2C	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/AB	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/2C		
O44	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 44 (“内置控制器”人机交互交换字 44)**		
	逻辑地址：	6444 = 16#192C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/2D	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/AC	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/2D		
O45	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 45 (“内置控制器”人机交互交换字 45)**		
	逻辑地址：	6445 = 16#192D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/2E	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/AD	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/2E		
O46	参数名：	**"Controller Inside" HMI exchange word 46 (“内置控制器”人机交互交换字 46)**		
	逻辑地址：	6446 = 16#192E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/2F	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/AE	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/2F		

代码	说明			
O47	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 47 (“内置控制器”人机交互交换字 47)		
	逻辑地址：	6447 = 16#192F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/30	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/AF	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/30		
O48	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 48 (“内置控制器”人机交互交换字 48)		
	逻辑地址：	6448 = 16#1930	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/31	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/B0	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/31		
O49	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 49 (“内置控制器”人机交互交换字 49)		
	逻辑地址：	6449 = 16#1931	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/32	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/B1	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/32		
O50	参数名：	"Controller Inside" HMI exchange word 50 (“内置控制器”人机交互交换字 50)		
	逻辑地址：	6450 = 16#1932	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2022/33	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FC8/32	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	81/01/33		

代码	说明
SPAL	参数名： **Acceleration speed delta (加速速度变化量)** DSP402 名： vl velocity acceleration/delta speed (vl 速度加速度 / 变化速度) DRIVECOM 名： Speed-Acceleration/Delta speed (速度 - 加速度 / 变化速度)
	逻辑地址： 8611 = 16#21A3 CANopen 索引号： 6048/1 INTERBUS 索引号： 6048/1 DeviceNet 路径： 8C/01/0C 类型： UDINT 读 / 写： R/W 单位： rpm
	参数符合 DSP402 配置文件。 用以计算加速斜坡的速度。 32 位字 (低位：8611，高位：8612)。 如果相继写入寄存器 8611 和 8612，则应先写寄存器 8611，再写寄存器 8612。 写入此参数还将修改： • **[Acceleration]** (ACC) • ODVA 加速时间
SPAt	参数名： **Acceleration time delta (加速时间变化量)** DSP402 名： vl velocity acceleration/delta time (vl 速度加速度 / 变化时间) DRIVECOM 名： Speed-Acceleration/Delta time (速度 - 加速度 / 变化时间)
	逻辑地址： 8613 = 16#21A5 CANopen 索引号： 6048/2 INTERBUS 索引号： 6048/2 DeviceNet 路径： 8C/01/0E 类型： UINT 读 / 写： R/W 单位： 1 s
	参数符合 DSP402 配置文件。 用以计算加速斜坡的时间 (时间从 0 走到变化速度)。 写入此参数还将修改： • **[Acceleration]** (ACC) • ODVA 加速时间
SPdL	参数名： **Deceleration speed delta (减速速度变化量)** DSP402 名： vl velocity deceleration/delta speed (vl 速度减速度 / 变化速度) DRIVECOM 名： Speed-Deceleration/Delta speed (速度 - 减速度 / 变化速度)
	逻辑地址： 8614 = 16#21A6 CANopen 索引号： 6049/1 INTERBUS 索引号： 6049/1 DeviceNet 路径： 8C/01/0F 类型： UDINT 读 / 写： R/W 单位： rpm
	参数符合 DSP402 配置文件。 用于计算减速斜坡的速度。 32 位字 (低位：8614，高位：8615)。 如果相继写入寄存器 8614 和 8615，则应先写寄存器 8614，再写寄存器 8615。 写入此参数还将修改： • **[Deceleration]** (DEC) • ODVA deceleration time (ODVA 减速时间)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">SPdt</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Deceleration time delta (减速时间变化量)</td></tr>
<tr><td>DSP402 名：</td><td colspan="3">vl velocity deceleration/delta time (vl 速度减速度 / 变化时间)</td></tr>
<tr><td>DRIVECOM 名：</td><td colspan="3">Speed- Deceleration/Delta time (速度 - 减速度 / 变化时间)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8616 = 16#21A8</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：</td><td>6049/2
6049/2</td><td>读 / 写：
单位：</td><td>R/W
1 s</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>8C/01/11</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">参数符合 DSP402 配置文件。
用于计算减速斜坡的时间 (时间从 0 走到变化速度)。
写入此参数还将修改：
• [Deceleration] (DEC)
• ODVA deceleration time (ODVA 减速时间)</td></tr>
<tr><td rowspan="9">SPFn</td><td>参数名：</td><td colspan="3">Speed setpoint factor numerator (速度 Setpoint 因数分子)</td></tr>
<tr><td>DSP402 名：</td><td colspan="3">vl setpoint factor numerator (vl Setpoint 因数分子)</td></tr>
<tr><td>DRIVECOM 名：</td><td colspan="3">Setpoint-Factor-Numerator (Setpoint- 因数 - 分子)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8642 = 16#21C2</td><td>类型：</td><td>INT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>604B/1</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>604B/1</td><td>单位：</td><td>-</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>8C/01/2B</td><td>出厂设置：</td><td>1</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>-32768 ... -1; 1 ... 32767</td></tr>
<tr><td colspan="4">参数符合 DSP402 配置文件。</td></tr>
</table>



代码	说明			
SPFd	参数名：	**Speed setpoint factor denominator (速度 Setpoint 因数分母)**		
	DSP402 名：	vl setpoint factor denominator (vlSetpoint 因数分母)		
	DRIVECOM 名：	Setpoint-Factor-Denominator (Setpoint- 因数 - 分母)		
	逻辑地址：	8643 = 16#21C3	类型：	INT
	CANopen 索引号：	604B/2	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	604B/2	单位：	-
	DeviceNet 路径：	8C/01/2C	出厂设置：	1
			调整范围：	-32768 ... -1; 1 ... 32767

参数符合 DSP402 配置文件。
速度 Setpoint 因数由)Divisor) (除数） 和)Multiplier) (乘数) 参数得到。
这些参数没有单位，可以取从 -32768 到 32767 中的任何值， 0 值除外。

此因数用于修改 Setpoint 的分辨率或方向。它仅适用于 Setpoint、给定以及速度功能的输出值。

给定：

References and output values:

代码	说明			
ACCd	参数名：	**ODVA acceleration time (ODVA 加速时间)**		
	ODVA 名：	AccelTime (加速时间)		
	逻辑地址：	-	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	-	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	-	单位：	ms
	DeviceNet 路径：	2A/01/12		
	参数符合 ODVA 配置文件。 用以计算加速斜坡的速度。 写入此参数还将修改： • **[Acceleration]** (ACC) • DSP402"vl velocity acceleration/delta speed" (vl 速度加速度 / 变化速度) (SPAL) 和 "vl velocity acceleration/delta time" (vl 速度加速度 / 变化时间) (SPAt) 参数仅可以通过 DeviceNet 访问。			
dECd	参数名：	**ODVA deceleration time (ODVA 减速时间)**		
	ODVA 名：	DecelTime (减速时间)		
	逻辑地址：	-	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	-	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	-	单位：	ms
	DeviceNet 路径：	2A/01/13		
	参数符合 ODVA 配置文件。 用以计算减速斜坡的速度。 写入此参数还将修改： • **[Deceleration]** (dEC) • DSP402"vl velocity deceleration/delta speed "(vl 速度减速度 / 变化速度) (SPdL) 和 "vl velocity deceleration/delta time" (vl 速度减速度 / 变化时间) (SPDt) 参数仅可以通过 DeviceNet 访问。			

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">CFG</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Macro configuration] 宏设置</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>3052 = 16#BEC</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2000/35</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/07</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>70/01/35</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [Start/Stop] (StS)：标准起 / 停
1 = [M. handling] (HdG)：物料输送
2 = [Hoisting] (HSt)：起重提升
3 = [Gen. Use] (GEn)：一般应用
4 = [PID regul.] (PId)：PID 调节
5 = [Network C.] (nEt)：网络通信
6 = [Mast./slave] (MSL)：主从控制</td></tr>
<tr><td rowspan="6">CCFG</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Customized macro] 用户定制宏</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>3053 = 16#BED</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2000/36</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/02</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>70/01/36</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">1 = [Yes] (YES)：只读参数</td></tr>
</table>

[1.3 SETTINGS] 设置 (SEt-)

代码	说明			
LSP	终端显示：	[Low speed] 低速频率		
	逻辑地址：	3105 = 16#C21	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2001/6	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/76	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	70/01/6A	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 HSP
	最低给定下的电机频率			
HSP	终端显示：	[High speed] 高速频率		
	逻辑地址：	3104 = 16#C20	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2001/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/75	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	70/01/69	出厂设置：	根据 bFr 确定 (1)
			调整范围：	LSP 至 10,000
	最高给定下的电机频率			
ItH	终端显示：	[Mot. therm. current] 电机热保护电流		
	逻辑地址：	9622 = 16#2596	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/17	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/DB	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	2A/01/0A	出厂设置：	根据变频器额定值确定
			调整范围：	0.2 In 至 1.5 In (2)
	电机热保护电流			
SFC	终端显示：	[K speed loop filter] 速度环滤波器系数		
	逻辑地址：	9105 = 16#2391	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203D/6	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/29	单位：	1
	DeviceNet 路径：	8E/01/6A	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
	速度环滤波系数			
SPG	终端显示：	[Speed prop. gain] 速度环比例增益		
	逻辑地址：	9103 = 16#238F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203D/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D1	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	8E/01/68	出厂设置：	40
			调整范围：	0 至 1000
	速度环比例增益			

(1) 根据 bFr 确定，见 “ bFr”， 148 页。
如果 bFr = 0：出厂设置 = 500
如果 bFr = 1：出厂设置 = 600
(2) In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

[1.3 SETTINGS] 设置 (SEt-)

代码	说明			
SIt	终端显示：	[Speed time integral] 速度环时间常数		
	逻辑地址：	9104 = 16#2390	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203D/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/28	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	8E/01/69	出厂设置：	100
			调整范围：	1 至 1000
	速度环积分时间常数			
CLI	终端显示：	[Current Limitation] 电流限幅 1		
	逻辑地址：	9201 = 16#23F1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/2	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D2	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	8F/01/02	出厂设置：	1.5 In (1)
			调整范围：	根据 SFr 确定 (2)
	用于限制电机电流			
FLU	终端显示：	[Motor fluxing] 电机预磁设置		
	逻辑地址：	13902 = 16#364E	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	206D/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB4/05	出厂设置：	2
	DeviceNet 路径：	A6/01/67		
	0 = [Not cont.] (FnC)：非持续模式 1 = [Continuous] (FCt)：持续模式 2 = [No] (FnO)：功能无效			
tLS	终端显示：	[Low speed time out] 低速运行超时		
	逻辑地址：	11701 = 16#2DB5	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2057/2	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/F8	单位：	0.1 s
	DeviceNet 路径：	9B/01/66	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	[Low speed] (LSP) 下的最大运行时间，见 145 页 “LSP”。			
Ctd	终端显示：	[Current threshold] 电机电流阀值		
	逻辑地址：	11001 = 16#2AF9	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2050/2	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E3	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	98/01/02	出厂设置：	In (1)
			调整范围：	0 至 1.5 In (1)
	定义到某个继电器或逻辑输出的 [I attained] (CtA) 功能的电流阀值，见 179 页。			

(1) In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

(2) 根据 SFr 确定，见 “SFr”， 162 页。
如果 SFr ≥ 0：调整范围 = 0 至 1.65 In (1)
如果 SFr < 0：调整范围 = 0 至 1.36 In (1)

代码	说明			
Ftd	终端显示：	[Freq. threshold] 电机频率阀值		
	逻辑地址：	11003 = 16#2AFB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2050/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E5	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	98/01/04	出厂设置：	根据 bFr 确定 (1)
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定。
	定义到某个继电器或逻辑输出的 [Freq. attain.] 功能 (FtA) 的频率阈值。			
F2d	终端显示：	[Freq. threshold 2] 频率阀值 2		
	逻辑地址：	11004 = 16#2AFC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2050/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E6	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	98/01/05	出厂设置：	根据 bFr 确定 (1)
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定。
	定义到某个继电器或逻辑输出的 [Freq. Th. 2 attain.] 功能 (F2A) 的频率阈值。			

(1) 根据 bFr 确定，见 “bFr”， 148 页。
如果 bFr = 0：出厂设置 = 500
如果 bFr = 1：出厂设置 = 600

代码	说明			
bFr	终端显示：	[Standard mot. freq] 标准电机频率		
	逻辑地址：	3015 = 16#BC7	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2000/10	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/05	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	70/01/10		
	0 = [50 Hz] (50)：IEC 1 = [60 Hz] (60)：NEMA 此参数会修改以下参数的预置值：[High speed] (HSP)，见“HSP”，145 页，[Freq. threshold] (Ftd)，见“Ftd”，147 页，[Rated motor volt.] (UnS)，见下，[Rated motor freq.] (FrS)，见“FrS”，149 页和 [Max frequency] (tFr)，见“tFr”，149 页。			
nPr	终端显示：	[Rated motor power] 电机额定功率		
	逻辑地址：	9613 = 16#258D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/0E	单位：	根据变频器额定值和 bFr 确定 (1)
	IDeviceNet 路径：	91/01/04	出厂设置：	根据变频器额定值确定
			调整范围：	根据变频器额定值确定
	铭牌上给出的电机额定功率。			
UnS	终端显示：	[Rated motor volt.] 电机额定电压		
	逻辑地址：	9601 = 16#2581	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D3	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	77/01/10	出厂设置：	根据变频器额定值和 bFr 确定
			调整范围：	根据变频器额定值确定 (2)
	铭牌上给出的电机额定电压。			
nCr	终端显示：	[Rated mot. current] 电机额定电流		
	逻辑地址：	9603 = 16#2583	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D5	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	91/01/04	出厂设置：	根据变频器额定值确定
			调整范围：	0.25 In 至 1.5 In (3)
	铭牌上给出的电机额定电流。			

(1) 根据变频器额定值和 bFr 确定
如果 bFr = 0 且功率 > 75 kW：单位 = 1 kW
如果 bFr = 0 且功率≤ 75 kW：单位 = 0.01 kW
如果 bFr = 1，无论功率如何：单位 = 0.1 HP (75 W)

(2) 根据变频器电压确定
ATV71●●●M3X：调整范围 = 100 至 240
ATV71●●●N4：调整范围 = 200 至 480

(3) In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

代码	说明			
FrS	终端显示：	[Rated motor freq.] 电机额定频率		
	逻辑地址：	9602 = 16#2582	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D4	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	91/01/03	出厂设置：	根据 bFr 确定 (1)
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000
	铭牌上给出的电机额定频率。			
nSP	终端显示：	[Nom motor speed] 电机额定速度		
	逻辑地址：	9604 = 16#2584	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D6	单位：	1 rpm
	DeviceNet 路径：	91/01/05	出厂设置：	根据变频器额定值确定
			调整范围：	0 至 60,000
	铭牌上给出的电机额定速度。			
tFr	终端显示：	[Max frequency] 最大输出频率		
	逻辑地址：	3103 = 16#C1F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2001/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/74	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	70/01/68	出厂设置：	根据 bFr 确定 (2)
			调整范围：	100 至 5000 或 10,000
tUn	终端显示：	[Auto-tuning] 自整定		
	逻辑地址：	9608 = 16#2588	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2042/9	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D7	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	91/01/09		
	0 = [No] (nO) 未进行自动调整。 1 = [Yes] (YES)：在可能时立即进行自动调整，之后此参数自动变为 [Done] (dOnE)。 2 = [Done] (dOnE)：使用最近一次进行自动调整时给出的值。			
AUt	终端显示：	[Automatic autotune] 自整定		
	逻辑地址：	9615 = 16#258F	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2042/10	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/0B	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	91/01/10		
	0 = [No] (nO) 功能无效。 1 = [Yes] (YES)：在每次上电时进行自动调整。			

(1) 根据 bFr 确定，见 “bFr”， 148 页。
如果 bFr = 0：出厂设置：500
如果 bFr = 1：出厂设置：600

(2) 根据 bFr 确定，见 “bFr”， 148 页。
如果 bFr = 0：出厂设置：600
如果 bFr = 1：出厂设置：720

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">tUS</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Auto tuning status] 自整定状态</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>9609 = 16#2589
2042/A
5FC2/08
91/01/0A</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [Not done] (tAb)：使用缺省的定子电阻值来控制电机。
1 = [Pending] (PEnd)：自动调整已被请求，但尚未进行。
2 = [In Progress] (PrOG)：自动调整正在进行。
3 = [Failed] (FAIL)：自动调整失败。
4 = [Done] (dOnE)：使用由自动调整功能测量的定子电阻来控制电机。
5 = [Customized] (CUS)：自动调整已进行，但至少有一个由此自动调整操作设置的参数后来已被修改过。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">PHr</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Output Ph rotation] 改变输出相序</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>13401 = 16#3459
2068/2
5FBD/5F
A4/01/02</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [ABC] (AbC)：正向
1 = [ACB] (ACb)：反向
此参数可被用来反转电机转动方向，而不用反接连线。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">Ctt</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Motor control type] 电机控制类型</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>9607 = 16#2587
2042/8
5FC2/06
91/01/08</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [SVC V] (UUC)：开环电压磁通矢量控制
1 = [SVC I] (CUC)：开环电流磁通矢量控制
2 = [FVC] (FUC)：用于带增量编码器型传感器的电机的闭环电流磁通矢量控制
3 = [V/F 2pts] (UF2)：2 点压频比
4 = [V/F 5pts] (UF5)：5 点压频比
5 = [Sync. mot.] (SYn)：同步电机</td></tr>
<tr><td rowspan="3">U0</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[U0]</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>12401 = 16#3071
205E/2
5FBD/2A
9F/01/02</td><td>类型：
读 / 写：
单位：
出厂设置：
调整范围：</td><td>UINT
R/WS
1 V
0
0 至 600</td></tr>
<tr><td colspan="4">压频比模式</td></tr>
</table>

代码	说明			
U1	终端显示：	[U1]		
	逻辑地址：	12403 = 16#3073	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205E/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/2B	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	9F/01/04	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 600
	压频比模式			
F1	终端显示：	[F1]		
	逻辑地址：	12404 = 16#3074	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205E/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/2C	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9F/01/05	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 10,000 (1)
	压频比模式			
U2	终端显示：	[U2]		
	逻辑地址：	12405 = 16#3075	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205E/6	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/2D	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	9F/01/06	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 600
	压频比模式			
F2	终端显示：	[F2]		
	逻辑地址：	12406 = 16#3076	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205E/7	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/2E	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9F/01/07	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 10,000 (1)
	压频比模式			
U3	终端显示：	[U3]		
	逻辑地址：	12407 = 16#3077	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205E/8	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/2F	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	9F/01/08	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 600
	压频比模式			

(1) 当 F1 ≤ F2 ≤ F3 ≤ F4 ≤ F5 时。

代码	说明			
F3	终端显示：	[F3]		
	逻辑地址：	12408 = 16#3078	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205E/9	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/30	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9F/01/09	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 10,000 (1)
	压频比模式			
U4	终端显示：	[U4]		
	逻辑地址：	12409 = 16#3079	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205E/9	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/31	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	9F/01/0A	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 600
	压频比模式			
F4	终端显示：	[F4]		
	逻辑地址：	12410 = 16#307A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205E/B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/32	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9F/01/0B	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 10,000 (1)
	压频比模式			
U5	终端显示：	[U5]		
	逻辑地址：	12411 = 16#307B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205E/C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/33	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	9F/01/0C	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 600
	压频比模式。如果 [Motor control type] (Ctt) = [V/F 5pts] (UF5)，则该参数可被访问。			
F5	终端显示：	[F5]		
	逻辑地址：	12412 = 16#307C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205E/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/34	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9F/01/0D	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 10,000 (1)
	压频比模式			

(1) 当 F1 ≤ F2 ≤ F3 ≤ F4 ≤ F5 时。

代码	说明			
UC2	终端显示：	[Vector Control 2pt] 矢量控制 2 点功能		
	逻辑地址：	14201 = 16#3779	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2070/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/80	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A8/01/02		
	0 = [No] (nO)：功能无效 1 = [Yes] (YES)：功能有效			
UCP	终端显示：	[V. constant power] 恒功率最大电压		
	逻辑地址：	14202 = 16#377A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2070/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/81	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	A8/01/03	出厂设置：	[Rated motor volt.] (UnS)
			调整范围：	根据额定值确定
FCP	终端显示：	[Freq. Const Power] 恒功率最大频率		
	逻辑地址：	14203 = 16#377B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2070/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/82	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	A8/01/04	出厂设置：	[Rated motor freq.] (FrS)
			调整范围：	根据额定值确定

代码	说明			
nCrS	终端显示：	[Nominal I sync.] 同步电机额定电流		
	逻辑地址：	9670 = 16#25C6	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/47	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/1E	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	91/01/47	出厂设置：	根据变频器额定值确定
			调整范围：	0.25 In 至 1.5 In (1)
	铭牌上给出的电机额定同步电流。			
nSPS	终端显示：	[Nom motor spdsync] 同步电机额定速度		
	逻辑地址：	9671 = 16#25C7	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/48	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/1F	单位：	1 rpm
	DeviceNet 路径：	91/01/48	出厂设置：	根据变频器额定值确定
			调整范围：	0 至 60,000
	铭牌上给出的电机额定同步速度。			
PPnS	终端显示：	[Pole pairs] 同步电机极对数		
	逻辑地址：	9672 = 16#25C8	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/49	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/20	单位：	1
	DeviceNet 路径：	91/01/49	出厂设置：	根据变频器额定值确定
			调整范围：	1 至 50
	同步电机的极对数。			
PHS	终端显示：	[Syn. EMF constant] 同步电机电动势		
	逻辑地址：	9673 = 16#25C9	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/4A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/21	单位：	0.1 V/1000 rpm
	DeviceNet 路径：	91/01/4A	出厂设置：	根据变频器额定值确定
			调整范围：	0 至 65,535
	同步电机 EMF 常数，单位为 V/1000 rpm。			
LdS	终端显示：	[Autotune L d-axis] 定子 d 轴电感		
	逻辑地址：	9674 = 16#25CA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/4B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/22	单位：	0.01 mH
	DeviceNet 路径：	91/01/4B	出厂设置：	根据变频器额定值确定
			调整范围：	0 至 65,535
	“d”轴定子电感，单位 mH。			

(1) In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

代码	说明			
LqS	终端显示：	[Autotune L q-axis] 定子 q 轴电感		
	逻辑地址：	9675 = 16#25CB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/4C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/23	单位：	0.01 mH
	DeviceNet 路径：	91/01/4C	出厂设置：	根据变频器额定值
			调整范围：	0 至 65,535
	"q" 定子电感，单位 mH。			
rSAS	终端显示：	[Cust. stator R syn] 同步电机定子电阻		
	逻辑地址：	9682 = 16#25D2	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/53	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/26	单位：	根据变频器额定值 (1)
	DeviceNet 路径：	91/01/53	出厂设置：	根据变频器额定值
			调整范围：	0 至 65,535
	冷态定子电阻 (每绕组)			

(1) 根据变频器额定值确定
如果功率 > 75 kW：单位 = 1 μΩ
如果功率 ≤ 75 kW：单位 = 1 mΩ

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">UFr</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[IR compensation] IR 定子压降补偿</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9623 = 16#2597</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2042/18</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FC2/0E</td><td>单位：</td><td>1%</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>91/01/18</td><td>出厂设置：</td><td>100</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>25 至 200</td></tr>
<tr><td colspan="4">在非常低的速度下优化力矩。</td></tr>
<tr><td rowspan="7">SLP</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Slip compensation] 滑差补偿</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9625 = 16#2599</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2042/1A</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB3/DC</td><td>单位：</td><td>1%</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>91/01/1A</td><td>出厂设置：</td><td>100</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 150</td></tr>
<tr><td colspan="4">用于调整相对于由电机额定速度所固定的值的偏移补偿。</td></tr>
</table>

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">rSM</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Stator R measured] 冷态定子电阻 (R1r)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9640 = 16#25A8</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2042/29</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/DF</td><td>单位：</td><td>根据变频器额定值确定 (1)</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>91/01/29</td><td>调整范围：</td><td>0 至 65,535</td></tr>
<tr><td colspan="4">冷态定子电阻，由变频器计算。</td></tr>
<tr><td rowspan="6">IdM</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Idr] Im 额定励磁电流 (A)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9650 = 16#25B2</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2042/33</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/E0</td><td>单位：</td><td>0.1 A</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>91/01/33</td><td>调整范围：</td><td>0 至 65,535</td></tr>
<tr><td colspan="4">励磁电流，由变频器计算。</td></tr>
<tr><td rowspan="6">LFM</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Lfr] Ls 漏电感 (uH)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9660 = 16#25BC</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2042/3D</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/E1</td><td>单位：</td><td>0.01 mH</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>91/01/3D</td><td>调整范围：</td><td>0 至 65,535</td></tr>
<tr><td colspan="4">漏电感，单位 mH，由变频器计算。</td></tr>
<tr><td rowspan="6">trM</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[T2r] 转子时间常数 (T2r)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9665 = 16#25C1</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2042/42</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/E2</td><td>单位：</td><td>1 ms</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>91/01/42</td><td>调整范围：</td><td>0 至 65,535</td></tr>
<tr><td colspan="4">电机时间常数，单位 ms，由变频器计算。</td></tr>
<tr><td rowspan="6">nSL</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Nominal motor slip] 电机额定滑差 (Hz)</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9605 = 16#2585</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2042/6</td><td>读 / 写：</td><td>R</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB9/DD</td><td>单位：</td><td>0.1 Hz</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>91/01/06</td><td>调整范围：</td><td>0 至 65,535</td></tr>
<tr><td colspan="4">额定偏移， Hz，由变频器计算。</td></tr>
</table>

(1) 根据变频器额定值确定
如果功率 >75 kW：单位 = 1 μW
如果功率 ⩽ 75 kW：单位 = 1 mΩ

代码	说明			
PPn	终端显示：	[Pr] 极对数 (p)		
	逻辑地址：	9618 = 16#2592	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/13	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB3/DA	单位：	1
	DeviceNet 路径：	91/01/13	调整范围：	1 至 100
	极对数，由变频器计算。			
rSA	终端显示：	[R1w] 冷态定子电阻 (R1w)		
	逻辑地址：	9642 = 16#25AA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/2B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/11	单位：	根据变频器额定值确定 (1)
	DeviceNet 路径：	91/01/2B	调整范围：	0 至 65,535
	冷态定子电阻 (每绕组)			
IdA	终端显示：	[Idw] Im 额定励磁电流 (A)		
	逻辑地址：	9652 = 16#25B4	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/35	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/15	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	91/01/35	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 65,535
	励磁电流			
LFA	终端显示：	[Lfw] Ls 漏电感 (uH)		
	逻辑地址：	9662 = 16#25BE	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/3F	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/19	单位：	0.01 mH
	DeviceNet 路径：	91/01/3F	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 65,535
	漏电感			
trA	终端显示：	[T2w] 转子时间常数 (T2w)		
	逻辑地址：	9667 = 16#25C3	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/44	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FC2/1C	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	91/01/44	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 65,535
	电机时间常数			

(1) 根据变频器额定值确定
如果功率 > 75 kW：单位 = 1 μΩ
如果功率 ≤ 75 kW：单位 = 1 mΩ

代码	说明			
rSMS	终端显示：	[R1rS] 冷态定子电阻 (R1rS)		
	逻辑地址：	9680 = 16#25D0	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/51	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FB9/E3	单位：	根据变频器额定值确定 (1)
	DeviceNet 路径：	91/01/51	调整范围：	0 至 65,535
	冷态定子电阻 (每绕组)			
FrSS	终端显示：	[Nominal freq sync.] 同步电机额定频率		
	逻辑地址：	9679 = 16#25CF	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2042/50	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FC2/24	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	91/01/50	调整范围：	100 至 5000
	电机额定频率，由变频器计算。			
EnS	终端显示：	[Encoder type] 编码器信号类型		
	逻辑地址：	5608 = 16#15E8	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	201A/A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/75	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	7D/01/09		
	0 = [----] (nO)：卡缺失 1 = [AABB] (AAbb)：信号 A、A-、 B、 B- 2 = [AB] (Ab)：信号 A、 B 3 = [A] (A)：信号 A			
PGI	终端显示：	[Number of pulses] 每转脉冲数		
	逻辑地址：	5604 = 16#15E4	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	201A/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/7E	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7D/01/05	出厂设置：	1024
			调整范围：	100 至 5000
	编码器每转的脉冲数。			

(1) 根据变频器额定值确定

如果功率 > 75 kW：单位 = 1 μΩ

如果功率 ≤ 75 kW：单位 = 1 mΩ

代码	说明			
EnC	终端显示：	[Encoder check] 编码器检查		
	逻辑地址：	5605 = 16#15E5	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	201A/6	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/7F	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7D/01/06		
	编码器反馈校验 0 = [Not done] (nO)：未进行校验 1 = [Yes] (YES)：启动编码器监测 2 = [Done] (dOnE)：已成功进行校验			
EnU	终端显示：	[Encoder usage] 编码器用途		
	逻辑地址：	5606 = 16#15E6	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	201A/7	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/73	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7D/01/07		
	0 = [No] (nO)：功能无效 1 = [Fdbk monit.] (SEC)：编码器仅对监测提供速度反馈。 2 = [Spd fdk reg] (rEG)：编码器对调节和监测提供速度反馈。 3 = [Speed ref.] (PGr)：编码器提供给定。			

代码	说明			
EnA	终端显示：	[ENA system] ENA 系统		
	逻辑地址：	12101 = 16#2F45	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	205B/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/23	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9D/01/66		
	0 = [No] (nO)：功能无效 1 = [Yes] (YES)：功能有效			
GPE	终端显示：	[ENA prop.gain] ENA 比例增益		
	逻辑地址：	12103 = 16#2F47	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205B/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/7C	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9D/01/68	出厂设置：	250
			调整范围：	1 至 9999
GIE	终端显示：	[ENA integral gain] ENA 积分增益		
	逻辑地址：	12104 = 16#2F48	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205B/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/7D	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9D/01/69	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 9999
rAP	终端显示：	[Reduction ratio] ENA 变速箱减速比		
	逻辑地址：	12105 = 16#2F49	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205B/6	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/7E	单位：	0.1
	DeviceNet 路径：	9D/01/6A	出厂设置：	100
			调整范围：	100 至 9999

代码	说明			
OFI	终端显示：	[Sinus filter] 正弦滤波器		
	逻辑地址：	3109 = 16#C25	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2001/A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/0B	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	70/01/6E		
	0 = [No] (nO)：无正弦滤波器 1 = [Yes] (YES)：使用一个正弦滤波器，以限制电机上的过压并减小地线故障漏电电流。			
SFr	终端显示：	[Switching freq.] 变频器开关频率		
	逻辑地址：	3102 = 16#C1E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2001/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/02	单位：	0.1 kHz
	DeviceNet 路径：	70/01/67	出厂设置：	25 或 40 ，根据变频器额定值确定
			调整范围：	10 至 160
	开关频率			
CLI	终端显示：	[Current Limitation] 电流限幅 1		
	逻辑地址：	9201 = 16#23F1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/2	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D2	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	8F/01/02	出厂设置：	1.5 In [1]
			调整范围：	根据 SFr 确定 [2]
	第一电流限制			
nrd	终端显示：	[Noise reduction] 电机噪声抑制		
	逻辑地址：	3107 = 16#C23	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2001/8	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/78	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	70/01/6C		
	0 = [No] (nO)：固定频率 1 = [Yes] (YES)：频率随机调制			
SUL	终端显示：	[Motor surge limit.] 电机电压波动限幅		
	逻辑地址：	12601 = 16#3139	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2060/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/3C	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A0/01/02		
	此功能会限制电机过压 0 = [No] (nO)：功能无效 1 = [Yes] (YES)：功能有效			

[1] In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

[1] 根据 SFr 确定，见上。
如果 SFr ≥ 20：调整范围 = 0 至 1.65 In [1]
如果 SFr < 20：调整范围 = 0 至 1.36 In [1]

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">SOP</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Volt surge limit. opt] 瞬态过压限幅优化</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>12602 = 16#313A
2060/3
5FBD/3D
A0/01/03</td><td>类型：
读 / 写：
单位：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
1 μs
10</td></tr>
<tr><td colspan="4">针对电机端子上瞬时过压的优化参数。
6 = 6 μs
8 = 8 μs
10 = 10 μs</td></tr>
</table>

代码	说明			
Ubr	终端显示：	[Braking level] 制动单元释能阈值		
	逻辑地址：	14101 = 16#3715	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206F/2	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/D4	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	A7/01/66	出厂设置：	根据变频器电压确定 (1)
			调整范围：	根据变频器电压和线电源电压确定
	直流母线电压阈值，高于该值时制动晶体管会切入，以限制此电压。			
bbA	终端显示：	[Braking balance] 制动平衡		
	逻辑地址：	14102 = 16#3716	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	206F/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/7B	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A7/01/67		
	用于平衡变频器间制动功率的功能。 0 = [No] (nO)：功能无效 1 = [Yes] (YES)：功能有效			
LbA	终端显示：	[Load sharing] 负载平衡		
	逻辑地址：	14301 = 16#37DD	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2071/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/83	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A8/01/66		
	用于平衡两台电机间力矩的功能。 0 = [No] (nO)：功能无效 1 = [Yes] (YES)：功能有效			
LbC	终端显示：	[Load correction] 负载修正		
	逻辑地址：	14302 = 16#37DE	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2071/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/D5	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	A8/01/67	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 10,000
	额定校正值，单位 Hz。			

(1) 根据变频器电压确定
ATV71●●●M3X：出厂设置 = 395
ATV71●●●N4：出厂设置 = 785

代码	说明			
LbC1	终端显示：	[Correction min spd] 负载修正－频率下限		
	逻辑地址：	14303 = 16#37DF	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2071/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/D6	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	A8/01/68	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	负载校正的最低速度。			
LbC2	终端显示：	[Correction max spd] 负载修正－频率上限		
	逻辑地址：	14304 = 16#37E0	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2071/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/D7	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	A8/01/69	出厂设置：	1
			调整范围：	LbC1 + 1 至 10,000
	负载校正的最高速度。			
LbC3	终端显示：	[Torque offset] 转矩偏置		
	逻辑地址：	14305 = 16#37E1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2071/6	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/D8	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	A8/01/6A	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 300
	负载校正的最小力矩。			
LbF	终端显示：	[Sharing filter] 负载分配滤波器		
	逻辑地址：	14306 = 16#37E2	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2071/7	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/D9	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	A8/01/6B	出厂设置：	100
			调整范围：	100 至 20,000
	负载校正滤波。			

代码	说明			
tCC	终端显示：	[2/3 wire control] 2/3 线控制		
	逻辑地址：	11101 = 16#2B5D	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2051/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E8	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	98/01/66		
	0 = [2 wire] (2C)：2 线控制 1 = [3 wire] (3C)：3 线控制			
tCt	终端显示：	[2 wire type] 2 线控制		
	逻辑地址：	11102 = 16#2B5E	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2051/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E9	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	98/01/67		
	0 = [Level] (LEL)：状态 0 或 1 被计入用于运行和停车。 1 = [Transition] (trn)：需要使用状态改变 (转变或沿) 来启动运行，以防电源中断后意外重启动。 2 = [Fwd priority] (PFO)：状态 0 或 1 被计入用于运行和停车，但 “forward” (正向) 输入总要优先于 “reverse” (反向) 输入。			
rrS	终端显示：	[Reverse assign.] 反转		
	逻辑地址：	11105 = 16#2B61	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2051/6	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/FE	出厂设置：	根据 tCC 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	98/01/6A		
	反向命令定义： 0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 仅在 I/O 配置文件中： 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 当所定义的输入或位为 0 时 ACC 和 dEC 被启用。 当所定义的输入或位为 1 时 AC2 和 dE2 被启用。			

(1) 根据 tCC 确定，见 “tCC”， 166 页。
如果 tCC = 0：出厂设置 = [LI2] (LI2)
如果 tCC = 1：出厂设置 = [LI3] (LI3)

[LI1 CONFIGURATION] 设置 (LI-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">L1d</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[LI1 On Delay]　LI1 0->1 延时</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>4001 = 16#FA1</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>200A/2</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/0E</td><td>单位：</td><td>1 ms</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>75/01/02</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 200</td></tr>
<tr><td colspan="4">此参数用于计入逻辑输入端变为状态 1 的变化，带有可在 0 到 200 毫秒之间调整的延时，以便滤除可能的干扰。到状态 0 的变化无延时计入。</td></tr>
</table>

[LIx CONFIGURATION] 设置 (L--)

变频器上可以使用的所有逻辑输入均被按照上面 LI1 的例子处理，最高编号可达 LI6、 LI10 或 LI14，具体取决于是否安装了选装卡。
以下给出每个 Lxd 参数的地址表。

代码	L1d	L2d	L3d	L4d	L5d
终端显示	[LI1 0->1 延时]	[LI2 0->1 延时]	[LI3 0->1 延时]	[LI4 0->1 延时]	[LI5 0->1 延时]
逻辑地址：	4001 = 16#FA1	4002 = 16#FA2	4003 = 16#FA3	4004 = 16#FA4	4005 = 16#FA5
CANopen 索引号：	200A/2	200A/3	200A/4	200A/5	200A/6
INTERBUS 索引号：	5FBC/0E	5FBC/0F	5FBC/10	5FBC/11	5FBC/12
DeviceNet 路径：	75/01/02	75/01/03	75/01/04	75/01/05	75/01/06

代码	L6d	L7d	L8d	L9d	L10d
终端显示	[LI6 0->1 延时]	[LI7 0->1 延时]	[LI8 0->1 延时]	[LI9 0->1 延时]	[LI10 0->1 延时]
逻辑地址：	4006 = 16#FA6	4007 = 16#FA7	4008 = 16#FA8	4009 = 16#FA9	4010 = 16#FAA
CANopen 索引号：	200A/7	200A/8	200A/9	200A/A	200A/B
INTERBUS 索引号：	5FBC/13	5FBC/14	5FBC/15	5FBC/16	5FBC/17
DeviceNet 路径：	75/01/07	75/01/08	75/01/09	75/01/0A	75/01/0B

代码	L11d	L12d	L13d	L14d
终端显示	[LI11 0->1 延时]	[LI12 0->1 延时]	[LI13 0->1 延时]	[LI14 0->1 延时]
逻辑地址：	4011 = 16#FAB	4012 = 16#FAC	4013 = 16#FAD	4014 = 16#FAE
CANopen 索引号：	200A/C	200A/D	200A/E	200A/F
INTERBUS 索引号：	5FBC/18	5FBC/19	5FBC/1A	5FBC/1B
DeviceNet 路径：	75/01/0C	75/01/0D	75/01/0E	75/01/0F

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">bSP</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Reference template] 给定模板</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>3106 = 16#C22</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2001/7</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB3/77</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>70/01/6B</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">此参数确定如何计入速度给定，而不论给定通道如何。
0 = [Standard] (bSd)：在零给定下频率 = LSP。
1 = [Pedestal] (bLS)：在给定 = 0 至 LSP 时，频率 = LSP。
2 = [Deadband] (bnS)：在给定 = 0 至 LSP 时，频率 = 0。
4 = [Deadband 0] (bnS0)：除在零给定以下情况下频率 = 0 之外，此运行情况与 [Standard] (bSd) 相同：
- 信号小于 [min value]，而后者大于 0(如在一个 2 - 10 V 输入上的 1V 信号)
- 信号大于 [min value]，而后者大于 [max value] (如在一个 10 - 0 V 输入上的 11V 信号)

如果输入范围被配置为 “bi-directional” (双向)，则运行情况与 [Standard] (bSd) 保持相同。</td></tr>
</table>

[AI1 CONFIGURATION] 设置 (AI1-)

代码	说明			
AI1t	终端显示：	[AI1 Type] AI1 类型		
	逻辑地址：	4402 = 16#1132	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200E/3	读 / 写：	R
	INTERBUS 索引号：	5FBC/34	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	77/01/03		
	1 = [Voltage] (10U)：电压输入			
UIL1	终端显示：	[AI1 min value] AI1 最小值		
	逻辑地址：	4412 = 16#113C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/38	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	77/01/0D	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
UIH1	终端显示：	[AI1 max value] AI1 最大值		
	逻辑地址：	4422 = 16#1146	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/17	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/3B	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	77/01/17	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 100
AI1F	终端显示：	[AI1 filter] AI1 过滤器		
	逻辑地址：	4452 = 16#1164	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/35	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/44	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	77/01/35	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1000
	干扰滤波			
AI1E	终端显示：	[AI1 Interm. point X] AI1 拐点 X		
	逻辑地址：	4462 = 16#116E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/3F	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/48	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	77/01/3F	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
	输入非线性化点坐标。			
AI1S	终端显示：	[AI1 Interm. point Y] AI1 观点 Y		
	逻辑地址：	4472 = 16#1178	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/49	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/4C	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	77/01/49	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
	输出非线性化点坐标 (频率给定)。			

[AI2 CONFIGURATION] 设置 (AI2-)

代码	说明			
AI2t	终端显示：	[AI2 Type] AI2 类型		
	逻辑地址：	4403 = 16#1133	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200E/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/35	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	77/01/04		
	1 = [Voltage] (10U)：电压输入 2 = [Current] (0A)：电流输入			
CrL2	终端显示：	[AI2 min value] AI2 最小值		
	逻辑地址：	4433 = 16#1151	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/22	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/3E	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	77/01/22	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 200
UIL2	终端显示：	[AI2 min value] AI2 最小值		
	逻辑地址：	4413 = 16#113D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/39	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	77/01/0E	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
CrH2	终端显示：	[AI2 max value] AI2 最大值		
	逻辑地址：	4443 = 16#115B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/2C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/41	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	77/01/2C	出厂设置：	200
			调整范围：	0 至 200
UIH2	终端显示：	[AI2 max value] AI2 最大值		
	逻辑地址：	4423 = 16#1147	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/18	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/3C	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	77/01/18	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
AI2F	终端显示：	[AI2 filter] AI2 过滤器		
	逻辑地址：	4453 = 16#1165	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/36	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/45	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	77/01/36	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1000
	干扰滤波			

代码	说明			
AI2L	终端显示：	[AI2 range] AI2 取值范围		
	逻辑地址：	4483 = 16#1183	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200E/54	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/50	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	77/01/54		
	0 = [0 - 100%] (POS)：单向输入 1 = [+/- 100%] (nEG)：双向输入			
AI2E	终端显示：	[AI2 Interm. point X] AI2 拐点 X		
	逻辑地址：	4463 = 16#116F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/40	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/49	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	77/01/40	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
	输入非线性化点坐标。			
AI2S	终端显示：	[AI2 Interm. point Y] AI2 拐点 Y		
	逻辑地址：	4473 = 16#1179	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/4A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/4D	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	77/01/4A	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
	输出非线性化点坐标 (频率给定)。			

[AI3 CONFIGURATION] 设置 (AI3-)

代码	说明			
AI3t	终端显示：	[AI3 Type] AI3 类型		
	逻辑地址：	4404 = 16#1134	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200E/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/36	出厂设置：	2
	DeviceNet 路径：	77/01/05		
	2 = [Current] (0A)：电流输入			
CrL3	终端显示：	[AI3 min value] AI3 最小值		
	逻辑地址：	4434 = 16#1152	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/23	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/3F	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	77/01/23	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 200
CrH3	终端显示：	[AI3 max value] AI3 最大值		
	逻辑地址：	4444 = 16#115C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/2D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/42	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	77/01/2D	出厂设置：	200
			调整范围：	0 至 200
AI3F	终端显示：	[AI3 filter] AI3 过滤器		
	逻辑地址：	4454 = 16#1166	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/37	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/46	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	77/01/37	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1000
	干扰滤波			
AI3L	终端显示：	[AI3 range] AI3 取值范围		
	逻辑地址：	4484 = 16#1184	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200E/55	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/51	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	77/01/55		
	0 = [0 - 100%] (POS)：单向输入 1 = [+/- 100%] (nEG)：双向输入			

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">AI3E</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[AI3 Interm. point X] AI3 拐点 X</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>4464 = 16#1170</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>200E/41</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/4A</td><td>单位：</td><td>1%</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>77/01/4A</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 100</td></tr>
<tr><td colspan="4">输入非线性化点坐标。</td></tr>
<tr><td rowspan="7">AI3S</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[AI3 Interm. point Y] AI3 拐点 Y</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>4474 = 16#117A</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>200E/4B</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/4E</td><td>单位：</td><td>1%</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>77/01/4B</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 100</td></tr>
<tr><td colspan="4">输出非线性化点坐标 (频率给定)。</td></tr>
</table>

[AI4 CONFIGURATION] 设置 (AI4-)

代码	说明			
AI4t	终端显示：	[AI4 Type] AI4 类型		
	逻辑地址：	4405 = 16#1135	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200E/6	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/37	出厂设置：	2
	DeviceNet 路径：	77/01/06		
	1 = [Voltage] (10U)：电压输入 2 = [Current] (0A)：电流输入			
CrL4	终端显示：	[AI4 min value] AI4 最小值		
	逻辑地址：	4435 = 16#1153	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/24	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/40	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	77/01/24	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 200
UIL4	终端显示：	[AI4 min value] AI4 最小值		
	逻辑地址：	4415 = 16#113D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/10	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/3A	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	77/01/10	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
CrH4	终端显示：	[AI4 max value] AI4 最大值		
	逻辑地址：	4445 = 16#115D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/2E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/43	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	77/01/2E	出厂设置：	200
			调整范围：	0 至 200
UIH4	终端显示：	[AI4 max value] AI4 最大值		
	逻辑地址：	4425 = 16#1149	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/1A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/3D	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	77/01/1A	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
AI4F	终端显示：	[AI4 filter] AI4 过滤器		
	逻辑地址：	4455 = 16#1167	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200E/38	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/47	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	77/01/38	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1000
	干扰滤波			

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">AI4L</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[AI4 range] AI4 取值范围</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>4485 = 16#1185</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>200E/56</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/52</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>77/01/56</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [0 - 100%] (POS)：单向输入
1 = [+/- 100%] (nEG)：双向输入</td></tr>
<tr><td colspan="4"></td></tr>
<tr><td rowspan="7">AI4E</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[AI4 Interm. point X] AI4 拐点 X</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>4465 = 16#1171</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>200E/42</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/4B</td><td>单位：</td><td>1%</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>77/01/42</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 100</td></tr>
<tr><td colspan="4">输入非线性化点坐标。</td></tr>
<tr><td rowspan="7">AI4S</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[AI4 Interm. point Y] AI4 拐点 Y</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>4475 = 16#117B</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>200E/4C</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/4F</td><td>单位：</td><td>1%</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>77/01/4C</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 100</td></tr>
<tr><td colspan="4">输出非线性化点坐标 (频率给定)。</td></tr>
</table>

[RP CONFIGURATION] (PLI-)

代码	说明			
PIL	终端显示：	[RP min value]		
	逻辑地址：	13302 = 16#33F6	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2067/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/59	单位：	0.01 kHz
	DeviceNet 路径：	A3/01/67	出厂设置：	0
			调整范围：	- 3000 至 3000
	对应于最低速度的频率			
PFr	终端显示：	[RP max value]		
	逻辑地址：	13303 = 16#33F7	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2067/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/5A	单位：	0.01 kHz
	DeviceNet 路径：	A3/01/68	出厂设置：	3000
			调整范围：	0 至 3000
	对应于最高速度的频率			
PFI	终端显示：	[RP filter]		
	逻辑地址：	13304 = 16#33F8	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2067/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/5B	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	A3/01/69	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1000
	干扰滤波			

[ENCODER CONFIGURATION] (IEn-)

代码	说明			
EnS	终端显示：	[Encoder type]		
	逻辑地址：	5608 = 16#15E8	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	201A/9	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/75	出厂设置：	1(如果未插入编码器卡，则为0)
	DeviceNet 路径：	7D/01/09		
	须按照所使用的编码器类型进行配置。 0 = [NO] (nO)：没有编码器卡 1 = [AABB] (AAbb)：针对信号 A、A-、 B、 B- 2 = [AB] (Ab)：针对信号 A、 B 3 = [A] (A)：针对信号 A			
EnC	终端显示：	[Encoder check]		
	逻辑地址：	5605 = 16#15E5	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	201A/6	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/7F	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7D/01/06		
	编码器反馈校验 0 = [Not done] (nO)：未进行校验 1 = [Yes] (YES)：启动编码器监测 2 = [Done] (dOnE)：校验已成功进行			
EnU	终端显示：	[Encoder usage]		
	逻辑地址：	5606 = 16#15E6	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	201A/7	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/73	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7D/01/07		
	0 = [No] (nO)：功能无效。在此情况下，不能访问其他参数。 1 = [Fdbk monit.] (SEC)：编码器仅对监测提供速度反馈。 2 = [Spd fdk reg] (rEG)：编码器对调节和监测提供速度反馈。 如果变频器已按闭环运行配置，则此配置为自动，且只能在此类运行中使用。 3 = [Speed ref.] (PGr)：编码器提供给定			
PGI	终端显示：	[Number of pulses]		
	逻辑地址：	5604 = 16#15E4	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	201A/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/7E	单位：	1
	DeviceNet 路径：	7D/01/05	出厂设置：	1 024
			调整范围：	100 至 5000
	编码器每转脉冲数。			
PGA	终端显示：	[Reference type]		
	逻辑地址：	13301 = 16#33F5	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2067/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/58	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A3/01/66		
	0 = [Encoder] (EnC)：使用编码器 1 = [Freq. gen.] (PtG)：使用频率发生器 (无符号给定)			

代码	说明			
EIL	终端显示：	[Freq. min value]		
	逻辑地址：	13310 = 16#33FE	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2067/B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/5C	单位：	0.01 kHz
	DeviceNet 路径：	A3/01/6F	出厂设置：	0
			调整范围：	-30,000 至 30,000
	对应于最低速度的频率			
EFr	终端显示：	[Freq. max value]		
	逻辑地址：	13311 = 16#33FF	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2067/C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/5D	单位：	0.01 kHz
	DeviceNet 路径：	A3/01/70	出厂设置：	30,000
			调整范围：	0 至 30,000
	对应于最高速度的频率			
EFI	终端显示：	[Freq. signal filter]		
	逻辑地址：	13312 = 16#3400	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2067/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/5E	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	A3/01/71	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1000
	干扰滤波			

[R1 CONFIGURATION] (RI-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">r1</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[R1 Assignment] 继电器 R1 分配</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>5001 = 16#1389</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2014/2</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB3/7B</td><td>出厂设置：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>7A/01/02</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未分配
1 = [No drive flt] (FLt)：变频器故障 (继电器正常触发，如有故障则不触发)
2 = [Drv running] (rUn)：变频器运行
4 = [Freq. attain.] (FtA)：到频率阀值
5 = [HSP attain.] (FLA)：高速到达
6 = [I attained] (CtA)：达电流阈值
7 = [Freq.ref.att] (SrA)：到频率给定
8 = [Th.mot. att.] (tSA)：到电机热阀
10 = [PID error al] (PEE)：PID 误差警
11 = [PID fdbk al.] (PFA)：PID 反馈警
12 = [AI2 Al. 4-20] (AP2)：4-20 AI2(报警提示输入 AI2 上 4-20 mA 信号缺失)
13 = [Freq. 2 attained] (F2A)：频率 2 到达
14 = [Th.drv.att.] (tAd)：到变频热阀
37 = [Th.mot2 att] (tS2)：电机热阀 2
38 = [Th.mot3 att] (tS3)：电机热阀 3
47 = [Neg Torque] (AtS)：负转矩 (制动)
48 = [Cnfg.0 act.] (CnF0)：设置 1 有效
49 = [Cnfg.1 act.] (CnF1)：设置 2 有效
50 = [Cnfg.2 act.] (CnF2)：设置 3 有效
52 = [Set 1 active] (CFP1)：参数组 1
53 = [Set 2 active] (CFP2)：参数组 2
54 = [Set 3 active] (CFP3)：参数组 3
64 = [DC charged] (dbL)：母线充电
65 = [In braking] (brS)：制动中
66 = [P. removed] (PRM)：电源被切除
78 = [Limit sw.att] (LSA)：限位到达
79 = [I present] (MCP)：电流不为 0
80 = [Alarm Grp 1] (AGI)：报警组 1
81 = [Alarm Grp 2] (AG2)：报警组 2
82 = [Alarm Grp 3] (AG3)：报警组 3
83 = [PTC1 alarm] (P1A)：PTC1 报警
84 = [PTC2 alarm] (P2A)：PTC2 报警
85 = [LI6=PTC alarm] (PLA)：LI6=PTC
87 = [Ext. fault al] (EFA)：外部故障
88 = [Under V. al.] (USA)：欠压报警
89 = [Uvolt warn] (UPA)：欠压预防
90 = [slipping al.] (AnA)：不跟随警报
91 = [Al. 鷉 drv] (tHA)：变频器过热
93 = [Load mvt al] (bSA)：负载移动警
94 = [Brk cont. al] (bCA)：制动触点
95 = [Lim T/I att.] (SSA)：到转矩限幅
103 = [Torque Control al.] (rtA)：转矩调节
104 = [IGBT al.] (tJA)：IGBT 报警
105 = [Brake R. al.] (bOA)：电阻过热警
106 = [Option al.] (APA)：选项卡报警
107 = [AI3 Al. 4-20] (AP3)：4-20 AI3(报警提示输入 AI3 上 4-20 mA 信号缺失)
108 = [AI4 Al. 4-20] (AP4)：4-20 AI4(报警提示输入 AI4 上 4-20 mA 信号缺失)
127 = [Ready] (rdY)：停止</td></tr>
</table>

[1.5 INPUTS / OUTPUTS CFG] 输入 / 输出设置 (I-O-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">r1d</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[R1 Delay time] 继电器 R1 延时</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>4241 = 16#1091
200C/2A
5FBC/2C
76/01/2A</td><td>类型：
读 / 写：
单位：
出厂设置：
调整范围：</td><td>UINT
R/WS
1 ms
0
0 至 9999</td></tr>
<tr><td colspan="4">当信息变为真时，状态的变化只有在所配置时间已过后才能生效。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">r1S</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[R1 Active at] 继电器 R1 有效条件</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>4201 = 16#1069
200C/2
5FBC/1C
76/01/02</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">运行逻辑的配置：
0 = [1] (POS)：当信息为真时为状态 1
1 = [0] (nEG)：当信息为真时为状态 0
对于 [No drive flt] (FLt) 定义，不能修改配置 [1] (1)。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">r1H</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[R1 Holding time] 继电器 R1 保持时间</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>4221 = 16#107D
200C/16
5FBC/24
76/01/16</td><td>类型：
读 / 写：
单位：
出厂设置：
调整范围：</td><td>UINT
R/WS
1 ms
0
0 至 9999</td></tr>
<tr><td colspan="4">当信息变为假时，状态的变化只有在所配置时间已过后才能生效。</td></tr>
</table>

[R2 CONFIGURATION] 设置 (R2-)

代码	说明			
r2	终端显示：	[R2 Assignment] 继电器 R2 分配		
	逻辑地址：	5002 = 16#138A	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2014/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/7C	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7A/01/03		
	与 r1 相同，见 “r1”， 179 页，增加 (由于这些选项只能在 [APPLICATION FUNCT.] (Fun-) 菜单中配置，故为只读)： 9 = [Brk control] (bLC)：制动触点控制 3 = [Output cont] (OCC)：输出接触器控制 73 = [Input cont] (LLC)：线路接触器控制 101 = [Spool end] (EbO)：卷绕结束 (横转控制功能) 102 = [Sync wobbl.] (tSY)：“Counter wobble” (反相摆频同步) 同步			
r2d	终端显示：	[R2 Delay time] 继电器 R2 延时		
	逻辑地址：	4242 = 16#1092	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/2B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/2D	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/2B	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能设置延时，并保持为 0。			
r2S	终端显示：	[R2 Active at] 继电器 R2 有效条件		
	逻辑地址：	4202 = 16#106A	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200C/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/1D	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	76/01/03		
	运行逻辑的配置： 0 = [1] (POS)：当信息为真时为状态 1 1 = [0] (nEG)：当信息为真时为状态 0 对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改配置 [1] (1)			
r2H	终端显示：	[R2 Holding time] 继电器 R2 保持时间		
	逻辑地址：	4222 = 16#107E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/17	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/25	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/17	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、[Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改保持时间，并保持为 0。			

[R3 CONFIGURATION] 设置 (r3-)

代码	说明			
r3	终端显示：	[R3 Assignment] 继电器 R3 分配		
	逻辑地址：	5003 = 16#138B	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2014/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/67	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7A/01/04		
	与 r2 相同，见 “r2”， 181 页。			
r3d	终端显示：	[R3 Delay time] 继电器 R3 延时		
	逻辑地址：	4243 = 16#1093	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/2C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/2E	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/2C	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改延时时间，并保持为 0。			
r3S	终端显示：	[R3 Active at] 继电器 R3 有效条件		
	逻辑地址：	4203 = 16#106B	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200C/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/1E	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	76/01/04		
	运行逻辑的配置： 0 = [1] (POS)：当信息为真时为状态 1 1 = [0] (nEG)：当信息为真时为状态 0 对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改配置 [1] (1)。			
r3H	终端显示：	[R3 Holding time] 继电器 R3 保持时间		
	逻辑地址：	4223 = 16#107F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/18	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/26	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/18	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	继电器 R3 保持时间 [No drive flt] (FLt)、[Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改保持时间，并保持为 0。			

[R4 CONFIGURATION] 设置 (r4-)

代码	说明			
r4	终端显示：	[R4 Assignment] 继电器 R4 分配		
	逻辑地址：	5004 = 16#138C	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2014/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/68	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7A/01/05		
	与 r2 相同，见 “r2”， 181 页。			
r4d	终端显示：	[R4 Delay time] 继电器 R4 延时		
	逻辑地址：	4244 = 16#1094	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/2D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/2F	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/2D	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改延时时间，并保持为 0。			
r4S	终端显示：	[R4 Active at] 继电器 R4 有效条件		
	逻辑地址：	4204 = 16#106C	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200C/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/1F	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	76/01/05		
	运行逻辑的配置： 0 = [1] (POS)：当信息为真时为状态 1 1 = [0] (nEG)：当信息为真时为状态 0 对 [No drive flt] (FLt)，[Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改配置 [1] (1)。			
r4H	终端显示：	[R4 Holding time] 继电器 R4 保持时间		
	逻辑地址：	4224 = 16#1080	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/19	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/27	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/19	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改保持时间，并保持为 0。			

[LO1 CONFIGURATION] 设置 (LO1-)

代码	说明			
LO1	终端显示：	[LO1 assignment] LO1 分配		
	逻辑地址：	5009 = 16#1391	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2014/A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/7D	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7A/01/0A		
	与 r2 相同，见 “r2”， 181 页。			
LO1d	终端显示：	[LO1 delay time] LO1 延时		
	逻辑地址：	4249 = 16#1099	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/32	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/30	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/32	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改延时时间，并保持为 0。			
LO1S	终端显示：	[LO1 active at] 有效条件		
	逻辑地址：	4209 = 16#1071	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200C/2D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/20	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	76/01/0A		
	运行逻辑的配置： 0 = [1] (POS)：当信息为真时为状态 1 1 = [0] (nEG)：当信息为真时为状态 0 对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改配置 [1] (1)。			
LO1H	终端显示：	[LO1 holding time] LO1 保持时间		
	逻辑地址：	4229 = 16#1085	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/1E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/28	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/1E	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改保持时间，并保持为 0。			

[LO2 CONFIGURATION] 设置 (LO2-)

代码	说明			
LO2	终端显示：	[LO2 assignment] LO2 分配		
	逻辑地址：	5010 = 16#1392	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2014/B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/6A	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7A/01/0B		
	与 r2 相同，见 “r2”， 181 页。			
LO2d	终端显示：	[LO2 delay time] LO2 延时		
	逻辑地址：	4250 = 16#109A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/33	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/31	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/33	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改延时时间，并保持为 0。			
LO2S	终端显示：	[LO2 active at] LO2 有效条件		
	逻辑地址：	4210 = 16#1072	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200C/B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/21	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	76/01/0B		
	运行逻辑的配置： 0 = [1] (POS)：当信息为真时为状态 1 1 = [0] (nEG)：当信息为真时为状态 0 对 [No drive flt] (FLt)、[Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改配置 [1] (1)。			
LO2H	终端显示：	[LO2 holding time] LO2 保持时间		
	逻辑地址：	4230 = 16#1086	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/1F	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/29	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/1F	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改保持时间，并保持为 0。			

[LO3 CONFIGURATION] 设置 (LO3-)

代码	说明			
LO3	终端显示：	[LO3 assignment] LO3 分配		
	逻辑地址：	5011 = 16#1393	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2014/C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/6B	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7A/01/0C		
	与 r2 相同，见 “r2”， 181 页。			
LO3d	终端显示：	[LO3 delay time] LO3 延时		
	逻辑地址：	4251 = 16#109B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/34	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/32	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/34	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改延时时间，并保持为 0。			
LO3S	终端显示：	[LO3 active at] LO3 有效条件		
	逻辑地址：	4211 = 16#1073	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200C/C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/22	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	76/01/0C		
	运行逻辑的配置： 0 = [1] (POS)：当信息为真时为状态 1 1 = [0] (nEG)：当信息为真时为状态 0 对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改配置 [1] (1)。			
LO3H	终端显示：	[LO3 holding time] LO3 保持时间		
	逻辑地址：	4231 = 16#1087	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/20	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/2A	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/20	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改保持时间，并保持为 0。			

[LO4 CONFIGURATION] 设置 (LO4-)

代码	说明			
LO4	终端显示：	[LO4 assignment] LO4 分配		
	逻辑地址：	5012 = 16#1394	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2014/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/6C	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7A/01/0D		
	与 r2 相同，见 “r2”， 181 页。			
LO4d	终端显示：	[LO4 delay time] LO4 延时		
	逻辑地址：	4252 = 16#109C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/35	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/33	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/35	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改延时时间，并保持为 0。			
LO4S	终端显示：	[LO4 active at] LO4 有效条件		
	逻辑地址：	4212 = 16#1074	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	200C/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/23	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	76/01/0D		
	运行逻辑的配置： 0 = [1] (POS)：当信息为真时为状态 1 1 = [0] (nEG)：当信息为真时为状态 0 对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改配置 [1] (1)。			
LO4H	终端显示：	[LO4 holding time] LO4 保持时间		
	逻辑地址：	4232 = 16#1088	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	200C/21	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/2B	单位：	1 ms
	DeviceNet 路径：	76/01/21	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	对 [No drive flt] (FLt)、 [Brk control] (bLC) 和 [Input cont.] (LCC) 定义不能修改保持时间，并保持为 0。			

[AO1 CONFIGURATION] 设置 (AO1-)

代码	说明			
AO1	终端显示：	[AO1 assignment] AO1 分配		
	逻辑地址：	5021 = 16#139D	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2014/16	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/6D	出厂设置：	130
	DeviceNet 路径：	7A/01/16		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [I motor] (OCr)：电机电流， 0 到 2 In 之间 130 = [Motor freq.] (OFr)：电机频率， 0 到 [Max frequency] (tFr) 之间 131 = [Ramp out.] (OrP)：斜坡输出， 0 到 [Max frequency] (tFr) 之间 132 = [Motor torq.] (trq)：电机转矩， 0 到电机额定力矩的 3 倍之间 133 = [Sign. torque] (Stq)：有符号转矩，电机额定力矩的 -3 倍到 +3 倍之间 134 = [sign ramp] (OrS)：有符号斜坡，- [Max frequency] (tFr) 到 + [Max frequency] (tFr) 之间 135 = [PID ref.] (OPS)：PID 给定， [Min PID reference] (PIP1) 到 [Max PID reference] (PIP2) 之间 136 = [PID feedback] (OPF)：PID 反馈， [Min PID reference] (PIP1) 到 [Max PID reference] (PIF2) 之间 137 = [PID error] (OPE)：PID 误差， ([Max PID feedback] (PIF2) - [Min PID feedback] (PIF1)) 的 - 5% 到 + 5% 之间 138 = [PID output] (OPI)：PID 输出， [Low speed] (LSP) 到 [High speed] (HSP) 之间 139 = [Mot. power] (OPr)：电机功率， 0 到 2.5 倍 [Rated motor power] (nPr) 140 = [Mot thermal] (tHr)：电机热状态， 0 到额定热状态的 200% 之间 141 = [Drv thermal] (tHd)：变频器热状态， 0 到额定热状态的 200% 之间 173 = [Sign. o/p frq.] (OFS)：+/- 输出频率，- [Max frequency] (tFr) 到 + [Max frequency] (tFr) 174 = [Mot therm2] (tHr2)：电机热态 2， 0 到热状态的 200% 之间 175 = [Mot therm3] (tHr3)：电机热态 3， 0 到热状态的 200% 之间 177 = [Uns.TrqRef] (Utr)：无符号转矩， 0 到额定电机力矩的 3 倍之间 178 = [Sign trq ref.] (Str)：+/- 转矩给定，电机额定力矩的 -3 倍到 +3 倍之间 179 = [Torque lim.] (tqL)：力矩限幅， 0 到电机额定力矩的 3 倍之间 180 = [Motor volt.] (UOP)：电机电压， 0 到 [Rated motor volt.] (UnS) 之间			
AO1t	终端显示：	[AO1 Type] AO1 类型		
	逻辑地址：	4601 = 16#11F9	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2010/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/53	出厂设置：	2
	DeviceNet 路径：	78/01/02		
	1 = [Voltage] (10U)：电压输出 2 = [Current] (0A)：电流输出			
AOL1	终端显示：	[AO1 min Output] AO1 最小输出值		
	逻辑地址：	4641 = 16#1221	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/2A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/5F	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	78/01/2A	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 200
AOH1	终端显示：	[AO1 max Output] AO1 最大输出值		
	逻辑地址：	4651 = 16#122B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/34	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/62	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	78/01/34	出厂设置：	200
			调整范围：	0 至 1000

代码	说明			
UOL1	终端显示：	[AO1 min Output] AO1 最小输出值		
	逻辑地址：	4621 = 16#120D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/16	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/59	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	78/01/16	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
UOH1	终端显示：	[AO1 max Output] AO1 最大输出值		
	逻辑地址：	4631 = 16#1217	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/20	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/5C	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	78/01/20	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 100
AO1F	终端显示：	[AO1 Filter] AO1 滤波器		
	逻辑地址：	4611 = 16#1203	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/56	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	78/01/0C	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1000
	干扰滤波			

[AO2 CONFIGURATION] 设置 (AO2-)

代码	说明			
AO2	终端显示：	[AO2 assignment] AO2 分配		
	逻辑地址：	5022 = 16#139E	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2014/17	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/6E	出厂设置：	129
	DeviceNet 路径：	7A/01/17		
	定义与 AO1 相同，见 “AO1”， 188 页。			
AO2t	终端显示：	[AO2 Type] AO2 类型		
	逻辑地址：	4602 = 16#11FA	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2010/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/54	出厂设置：	2
	DeviceNet 路径：	78/01/03		
	1 = [Voltage] (10U)：电压输出 2 = [Current] (0A)：电流输出 5 = [Voltage +/-] (n10U)：双极性电压输出			
AOL2	终端显示：	[AO2 min Output] AO2 最小输出值		
	逻辑地址：	4642 = 16#1222	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/2B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/60	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	78/01/2B	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 200
AOH2	终端显示：	[AO2 max Output] AO2 最大输出值		
	逻辑地址：	4652 = 16#122C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/35	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/63	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	78/01/35	出厂设置：	200
			调整范围：	0 至 200
UOL2	终端显示：	[AO2 min Output] AO2 最小输出值		
	逻辑地址：	4622 = 16#120E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/17	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/5A	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	78/01/17	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
UOH2	终端显示：	[AO2 max Output] AO2 最大输出值		
	逻辑地址：	4632 = 16#1218	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/21	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/5D	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	78/01/21	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 100
AO2F	终端显示：	[AO2 Filter] AO2 滤波器		
	逻辑地址：	4612 = 16#1204	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/57	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	78/01/0D	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1000
	干扰滤波			

[AO3 CONFIGURATION] 设置 (AO3-)

代码	说明			
AO3	终端显示：	[AO3 assignment] AO3 分配		
	逻辑地址：	5023 = 16#139F	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2014/18	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/6F	出厂设置：	根据 CFG 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	7A/01/18		
	定义与 AO1 相同，见 “AO1”， 188 页。			
AO3t	终端显示：	[AO3 Type] AO3 类型		
	逻辑地址：	4603 = 16#11FB	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2010/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/55	出厂设置：	2
	DeviceNet 路径：	78/01/04		
	1 = [Voltage] (10U)：电压输出 2 = [Current] (0A)：电流输出 5 = [Voltage +/-] (n10U)：双极性电压输出			
AOL3	终端显示：	[AO3 min Output] AO3 最小输出值		
	逻辑地址：	4643 = 16#1223	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/2C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/61	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	78/01/2C	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 200
AOH3	终端显示：	[AO3 max Output] AO3 最大输出值		
	逻辑地址：	4653 = 16#122D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/36	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/64	单位：	0.1 mA
	DeviceNet 路径：	78/01/36	出厂设置：	200
			调整范围：	0 至 200
UOL3	终端显示：	[AO3 min Output] AO3 最小输出值		
	逻辑地址：	4623 = 16#120F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/18	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/5B	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	78/01/18	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 100
UOH3	终端显示：	[AO3 max Output] AO3 最大输出值		
	逻辑地址：	4633 = 16#1219	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/22	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/5E	单位：	0.1 V
	DeviceNet 路径：	78/01/22	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 100
AO3F	终端显示：	[AO3 Filter] AO3 滤波器		
	逻辑地址：	4613 = 16#1205	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2010/E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/58	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	78/01/0E	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1000
	干扰滤波			

(1) 根据 CFG 确定，见 “CFG”， 144 页。
如果 CFG = 1 或 CFG = 2，出厂设置 = 133
如果 CFG = 4, 出厂设置 = 138
如果 CFG = 6, 出厂设置 = 130

逻辑输入和控制位的定义条件

针对每个可定义至逻辑输入或控制位的命令或功能，以下要素均可使用：

代码	条件
129 = [LI1] (LI1)	变频器带或不带选件
130 = [LI2] (LI2)	
131 = [LI3] (LI3)	
132 = [LI4] (LI4)	
133 = [LI5] (LI5)	
134 = [LI6] (LI6)	
135 = [LI7] (LI7)	带有 VW3A3201 逻辑 I/O 卡
136 = [LI8] (LI8)	
137 = [LI9] (LI9)	
138 = [LI10] (LI10)	
139 = [LI11] (LI11)	带有 VW3A3202 扩展 I/O 卡
140 = [LI12] (LI12)	
141 = [LI13] (LI13)	
142 = [LI14] (LI14)	
160 = [CD00] (Cd00)	在 [I/O profile] (IO) 配置中
161 = [CD01] (Cd01)	
162 = [CD02] (Cd02)	
163 = [CD03] (Cd03)	
164 = [CD04] (Cd04)	
165 = [CD05] (Cd05)	
166 = [CD06] (Cd06)	
167 = [CD07] (Cd07)	
168 = [CD08] (Cd08)	
169 = [CD09] (Cd09	
170 = [CD10] (Cd10)	
171 = [CD11] (Cd11)	与配置无关
172 = [CD12] (Cd12)	
173 = [CD13] (Cd13)	
174 = [CD14] (Cd14)	
175 = [CD15] (Cd15)	
177 = [C101] (C101)	在 [I/O profile] (IO) 置中带有集成式 Modbus
178 = [C102] (C102)	
179 = [C103] (C103)	
180 = [C104] (C104)	
181 = [C105] (C105)	
182 = [C106] (C106)	
183 = [C107] (C107)	
184 = [C108] (C108)	
185 = [C109] (C109)	
186 = [C110] (C110)	
187 = [C111] (C111)	带有集成式 Modbus，与配置无关
188 = [C112] (C112)	
189 = [C113] (C113)	
190 = [C114] (C114)	
191 = [C115] (C115)	

代码	条件
193 = [C201] (C201)	在 [I/O profile] (IO) 配置中有集成式 CANopen
194 = [C202] (C202)	
195 = [C203] (C203)	
196 = [C204] (C204)	
197 = [C205] (C205)	
198 = [C206] (C206)	
199 = [C207] (C207)	
200 = [C208] (C208)	
201 = [C209] (C209)	
202 = [C210] (C210)	
203 = [C211] (C211)	带有集成式 CANopen，与配置无关
204 = [C212] (C212)	
205 = [C213] (C213)	
206 = [C214] (C214)	
207 = [C215] (C215)	
209 = [C301] (C301)	在 [I/O profile] (IO) 配置中带有通信卡
210 = [C302] (C302)	
211 = [C303] (C303)	
212 = [C304] (C304)	
213 = [C305] (C305)	
214 = [C306] (C306)	
215 = [C307] (C307)	
216 = [C308] (C308)	
217 = [C309] (C309)	
218 = [C310] (C310)	
219 = [C311] (C311)	带有通信卡，与配置无关
220 = [C312] (C312)	
221 = [C313] (C313)	
222 = [C314] (C314)	
223 = [C315] (C315)	
225 = [C401] (C401)	在 [I/O profile] (IO) 配置中带有 Controller Inside (内置控制器) 卡
226 = [C402] (C402)	
227 = [C403] (C403)	
228 = [C404] (C404)	
229 = [C405] (C405)	
230 = [C406] (C406)	
231 = [C407] (C407)	
232 = [C408] (C408)	
233 = [C409] (C409)	
234 = [C410] (C410)	
235 = [C411] (C411)	带有 Controller Inside (内置控制器) 卡，与配置无关
236 = [C412] (C412)	
237 = [C413] (C413)	
238 = [C414] (C414)	
239 = [C415] (C415)	

代码	说明			
Fr1	终端显示：	**[Ref.1 channel] 给定 1 通道**		
	逻辑地址：	8413 = 16#20DD	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2036/E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/A4	出厂设置：	根据 CFG 确定 [1]
	DeviceNet 路径：	8B/01/0E		
	1 = **[AI1]** (AI1)：模拟输入 2 = **[AI2]** (AI2)：模拟输入 3 = **[AI3]** (AI3 ：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 4 = **[AI4]** (AI4)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 163 = **[HMI]** (LCC)：图形显示终端 164 = **[Modbus]** (Mdb)：集成式 Modbus 167 = **[CANopen]** (CAn)：集成式 CANopen 169 = **[Com. card]** (nEt)：通信卡 (如果已安装) 170 = **[Prog. card]** (APP)：Controller Inside (内置控制器) 卡 (如果已安装) 181 = **[RP]** (PI)：频率输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 182 = **[Encoder]** (PG)：编码器输入，在已插入编码器卡的情况下			
rIn	终端显示：	**[RV Inhibition] 反向禁止**		
	逻辑地址：	3108 = 16#C24	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2001/9	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/79	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	70/01/6D		
	0 = **[No]** (nO) 1 = **[Yes]** (YES) 禁止反向运动，不适用于由逻辑输入发送的方向请求。			
PSt	终端显示：	**[Stop Key priority] 停止按钮优先**		
	逻辑地址：	64002 = 16#FA02	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2262/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/88	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	94/01/06		
	0 = **[No]** (nO) 1 = **[Yes]** (YES)：当图形显示终端未被启用为命令通道时，让图形显示终端上的 STOP 键优先。			
CHCF	终端显示：	**[Profile] 组合模式**		
	逻辑地址：	8401 = 16#20D1	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2036/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/9F	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	8B/01/02		
	0 = **[8 serie]** (SE8)：ATV58 互换性 (见移植手册) 1 = **[Not separ.]** (SIM)：给定和命令，组合 2 = **[Separate]** (SEP)：隔离给定和命令 3 = **[I/O profile]** (IO)：I/O 配置文件			

[1] 根据 CFG 确定，见 “CFG”， 144 页。
如果 CFG = 5：出厂设置 = 164
否则，出厂设置 = 1

[1.6 COMMAND] 命令 (CtL-)

代码	说明			
CCS	终端显示：	[Cmd switching] 控制通道切换		
	逻辑地址：	8421 = 16#20D1	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2036/16	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/A7	出厂设置：	98
	DeviceNet 路径：	8B/01/16		
	0 = [No] (nO)：未定义 98 = [ch1 active] (Cd1)：无切换， [Cmd channel 1] (Cd1) 有效 99 = [ch2 active] (Cd2)：无切换， [Cmd channel 2] (Cd2) 有效 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 • 如果所定义的输入或位为 0，则通道 [Cmd channel 1] (Cd1) 有效。 • 如果所定义的输入或位为 0，则通道 [Cmd channel 2] (Cd2) 有效。			
Cd1	终端显示：	[Cmd channel 1] 命令通道 1 设置		
	逻辑地址：	8423 = 16#20E7	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2036/18	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/A8	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	8B/01/18		
	1 = [Terminals] (tEr)：端子 3 = [HMI] (LCC)：图形显示终端 10 = [Modbus] (Mdb)：集成式 Modbus 20 = [CANopen] (CAn)：集成式 CANopen 30 = [Com. card] (nEt)：通信卡 (如果已安装) 31 = [Prog. card] (APP)：Controller Inside (内置控制器) 卡 (如果已安装)			
Cd2	终端显示：	[Cmd channel 2] 命令通道 2 设置		
	逻辑地址：	8424 = 16#20E8	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2036/19	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/A9	出厂设置：	10
	DeviceNet 路径：	8B/01/19		
	1 = [Terminals] (tEr)：端子 3 = [HMI] (LCC)：图形显示终端 10 = [Modbus] (Mdb)：集成式 Modbus 20 = [CANopen] (CAn)：集成式 CANopen 30 = [Com. card] (nEt)：通信卡 (如果已安装) 31 = [Prog. card] (APP)：Controller Inside (内置控制器) 卡 (如果已安装)			

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">rFC</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Ref. 2 switching] 给定 2 切换</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8411 = 16#20DB</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2036/C</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/A2</td><td>出厂设置：</td><td>根据 CFG 和 tCC 确定 (1)</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>8B/01/0C</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
96 = [ch1 active] (Fr1)：无切换， [Ref.1 channel] (Fr1) 有效
97 = [ch2 active] (Fr2)：无切换， [Ref.2 channel] (Fr2) 有效
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
• 如果所定义的输入或位为 0，则通道 [Ref.1 channel] (Fr1) 有效。
• 如果所定义的输入或位为 1，则通道 [Ref.2 channel] (Fr2) 有效。</td></tr>
<tr><td rowspan="6">Fr2</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Ref.2 channel] 给定 2 通道</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8414 = 16#20DE</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2036/F</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/A5</td><td>出厂设置：</td><td>根据 CFG 确定 (2)</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>8B/01/0F</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
1 = [AI1] (AI1)：模拟输入
2 = [AI2] (AI2)：模拟输入
3 = [AI3] (AI3)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下
4 = [AI4] (AI4)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下
160 = [+/- speed] (UPdt)：加 / 减速度命令
163 = [HMI] (LCC)：图形显示终端
164 = [Modbus] (Mdb)：集成式 Modbus
167 = [CANopen] (CAn)：集成式 CANopen
169 = [Com. card] (nEt)：通信卡 (如果已安装)
170 = [Prog. card] (APP)：Controller Inside (内置控制器) 卡 (如果已安装)
181 = [RP] (PI)：频率输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下
182 = [Encoder] (PG)：编码器输入，在已插入编码器卡的情况下</td></tr>
<tr><td rowspan="6">COP</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Copy channel 1 <--> 2] 复制通道 1->2</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>8402 = 16#20D2</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2036/3</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/A0</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>8B/01/03</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：不复制
1 = [Reference] (SP)：复制给定
2 = [Command] (Cd)：复制命令
3 = [Cmd + ref.] (ALL)：复制命令和给定</td></tr>
</table>

(1) 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 的页 “CFG” 和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 5 且 tCC = 0，出厂设置 = [LI3] (LI3)
如果 CFG = 5 且 tCC = 1，出厂设置 = [LI4] (LI4)
否则，出厂设置 = 96

(2) 根据 CFG 确定，见 “CFG”，144 页。
如果 CFG = 5，出厂设置 = 1
否则，出厂设置 = 0

.

代码	说明			
FN1	终端显示：	[F1 key assignment] F1 键分配		
	逻辑地址：	13501 = 16#34BD	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2069/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/60	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A4/01/66		
	0 = [No]：未定义 180 = [Jog]：寸动 (JOG) 运行 181 = [Preset spd2]：第二预置速度 182 = [Preset spd3]：第三预置速度 183 = [PID ref. 2]：第二预置 PID 给定 184 = [PID ref. 3]：第三预置 PID 给定 185 = [+Speed]：加速 186 = [-Speed]：减速 187 = [T/K]：通过显示终端给出命令：优先于 [Cmd switching] (CCS) 和 [Ref. 2 switching] (rFC)			
FN2	终端显示：	[F2 key assignment] F2 键分配		
	逻辑地址：	13502 = 16#34BE	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2069/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/61	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A4/01/67		
	0 = [No]：未定义 180 = [Jog]：寸动 (JOG) 运行 181 = [Preset spd2]：第二预置速度 182 = [Preset spd3]：第三预置速度 183 = [PID ref. 2]：第二预置 PID 给定 184 = [PID ref. 3]：第三预置 PID 给定 185 = [+Speed]：加速 186 = [-Speed]：减速 187 = [T/K]：通过显示终端给出命令：优先于 [Cmd switching] (CCS) 和 [Ref. 2 switching] (rFC)			
FN3	终端显示：	[F3 key assignment]		
	逻辑地址：	13503 = 16#34BF	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2069/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/62	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A4/01/68		
	0 = [No]：未定义 180 = [Jog]：寸动 (JOG) 运行 181 = [Preset spd2]：第二预置速度 182 = [Preset spd3]：第三预置速度 183 = [PID ref. 2]：第二预置 PID 给定 184 = [PID ref. 3]：第三预置 PID 给定 185 = [+Speed]：加速 186 = [-Speed]：减速 187 = [T/K]：通过显示终端给出命令：优先于 [Cmd switching] (CCS) 和 [Ref. 2 switching] (rFC)			

代码	说明			
FN4	终端显示：	**[F4 key assignment] F4 键分配**		
	逻辑地址：	13504 = 16#34C0	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2069/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/63	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A4/01/69		
	0 = **[No]**：未定义 180 = **[Jog]**：寸动 (JOG) 运行 181 = **[Preset spd2]**：第二预置速度 182 = **[Preset spd3]**：第三预置速度 183 = **[PID ref. 2]**：第二预置 PID 给定 184 = **[PID ref. 3]**：第三预置 PID 给定 185 = **[+Speed]**：加速 186 = **[-Speed]**：减速 187 = **[T/K]**：通过显示终端给出命令：优先于 **[Cmd switching]** (CCS) 和 **[Ref. 2 switching]** (rFC)			
bMP	终端显示：	**[HMI cmd.]**		
	逻辑地址：	13529 = 16#34D9	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2069/1E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/6C	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A4/01/82		
	0 = **[Stop]**：来自前一通道的命令和给定被取消，变频器停止 1 = **[Bumpless]**：来自前一通道的命令和给定被复制			

[REFERENCE SWITCH.] 给定切换 (rEF-)

代码	说明			
rCb	终端显示：	[Ref 1B switching] 给定 1B 切换		
	逻辑地址：	8412 = 16#20DC	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2036/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/A3	出厂设置：	96
	DeviceNet 路径：	8B/01/0D		
	0 = [No] (nO)：未定义 96 = [ch1 active] (Fr1)：无切换，[Ref.1 channel] (Fr1) 有效 100 = [ch1B active] (Fr1b)：无切换，[Ref.1B channel] (Fr1b) 有效 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 • 如果所定义的输入或位为 0， [Ref.1 channel] (Fr1) 有效。 • 如果所定义的输入或位为 1， [Ref.1B channel] (Fr1b) 有效。			
Fr1b	终端显示：	[Ref.1B channel] 给定 1B 通道		
	逻辑地址：	8415 = 16#20DF	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2036/10	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/A6	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	8B/01/10		
	0 = [No] (nO)：未定义 1 = [AI1] (AI1)：模拟输入 2 = [AI2] (AI2)：模拟输入 3 = [AI3] (AI3)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 4 = [AI4] (AI4)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 163 = [HMI] (LCC)：图形显示终端 164 = [Modbus] (Mdb)：集成式 Modbus 167 = [CANopen] (CAn)：集成式 CANopen 169 = [Com. card] (nEt)：通信卡 (如果已安装) 170 = [Prog. card] (APP)：Controller Inside (内置控制器) 卡 (如果已安装) 181 = [RP] (PI)：频率输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 182 = [Encoder] (PG)：编码器输入，在已插入编码器卡的情况下			

[REF. OPERATIONS] 给定运算 (OAI-)

代码	说明			
SA2	终端显示：	[Summing ref. 2] 加给定 2		
	逻辑地址：	11801 = 16#2E19	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2058/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/13	出厂设置：	根据 CFG 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	9C/01/02		
	选择一个要加到 [Ref.1 channel] (Fr1) 或 [Ref.1B channel] (Fr1b) 的给定。 0 = [No] (nO)：未定义源 1 = [AI1] (AI1)：模拟输入 2 = [AI2] (AI2)：模拟输入 3 = [AI3] (AI3)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 4 = [AI4] (AI4)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 163 = [HMI] (LCC)：图形显示终端 164 = [Modbus] (Mdb)：集成式 Modbus 167 = [CANopen] (CAn)：集成式 CANopen 169 = [Com. card] (nEt)：通信卡 (如果已安装) 170 = [Prog. card] (APP)：Controller Inside (内置控制器) 卡 (如果已安装) 181 = [RP] (PI)：频率输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 182 = [Encoder] (PG)：编码器输入，在已插入编码器卡的情况下			
SA3	终端显示：	[Summing ref. 3] 加给定 3		
	逻辑地址：	11802 = 16#2E1A	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2058/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/14	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9C/01/03		
	选择一个要加到 [Ref.1 channel] (Fr1) 或 [Ref.1B channel] (Fr1b) 的给定。 可能的定义与上述 [Summing ref. 2] (SA2) 相同。			
dA2	终端显示：	[Subtract ref. 2] 减给定 2		
	逻辑地址：	11811 = 16#2E23	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2058/C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/15	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9C/01/0C		
	选择一个要从 [Ref.1 channel] (Fr1) 或 [Ref.1B channel] (Fr1b) 中减去的给定。 可能的定义与上述 [Summing ref. 2] (SA2) 相同。			
dA3	终端显示：	[Subtract ref. 3] 减给定 3		
	逻辑地址：	11812 = 16#2E24	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2058/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/16	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9C/01/0D		
	选择一个要从 [Ref.1 channel] (Fr1) 或 [Ref.1B channel] (Fr1b) 中减去的给定。 可能的定义与上述 [Summing ref. 2] (SA2) 相同。			

(1) 根据 CFG 确定，见 “CFG”， 144 页。
如果 CFG = 1：出厂设置 = 2
如果 CFG = 3：出厂设置 = 2
否则，出厂设置 = 0

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">MA2</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Multiplier ref. 2] 乘给定 2</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11821 = 16#2E2D</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2058/16</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/17</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9C/01/16</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">选择 [Ref.1 channel] (Fr1) 或 [Ref.1B channel] (Fr1b) 的乘法器给定。
可能的定义与 [Summing ref. 2] (SA2) 相同，见 “SA2”， 199 页。</td></tr>
<tr><td rowspan="6">MA3</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Multiplier ref. 3] 乘给定 3</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11822 = 16#2E2E</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2058/17</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/18</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9C/01/17</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">选择 [Ref.1 channel] (Fr1) 或 [Ref.1B channel] (Fr1b) 的乘法器给定。
可能的定义与 [Summing ref. 2] (SA2) 相同，见 “SA2”， 199 页。</td></tr>
</table>

[RAMP] 斜坡 (rPt-)

代码	说明			
rPt	终端显示：	[Ramp type] 斜坡类型		
	逻辑地址：	9004 = 16#232C	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	203C/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/CB	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	8E/01/05		
	0 = [Linear] (LIn) 线性斜坡 1 = [S ramp] (S) S 型斜坡 2 = [U ramp] (U) U 型斜坡 3 = [Customized] (CUS) 自定义			
Inr	终端显示：	[Ramp increment] 斜坡增量		
	逻辑地址：	9020 = 16#233C	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	203C/15	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/26	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	8E/01/15		
	0 = [0.01] (0.01)：斜坡上升至 99.99 秒 1 = [0.1] (0.1)：斜坡上升至 999.9 秒 2 = [1] (1)：斜坡上升至 6000 秒			
ACC	终端显示：	[Acceleration] 加速时间		
	逻辑地址：	9001 = 16#2329	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/2	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/1E	单位：	根据 Inr 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	8E/01/02	出厂设置：	30
			调整范围：	根据 Inr 确定 (1)
	从 0 加速至 [Rated motor freq.] (FrS) 的时间，见 “FrS”， 149 页。			
dEC	终端显示：	[Deceleration] 减速时间		
	逻辑地址：	9002 = 16#232A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/1F	单位：	根据 Inr 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	8E/01/03	出厂设置：	30
			调整范围：	根据 Inr 确定 (1)
	从 [Rated motor freq.] (FrS) 减速至 0 的时间，见 “FrS”， 149 页。			

(1) 根据 Inr 确定，见 “Inr”， 201 页。
如果 Inr = 0：单位 = 0.01 s，调整范围 = 1 至 9999
如果 Inr = 1：单位 = 0.1 s，调整范围 = 1 至 9999
如果 Inr = 2：单位 = 1 s，调整范围 = 1 至 6000

代码	说明			
tA1	终端显示：	[Begin Acc round] 加速始端圆滑系数		
	逻辑地址：	9005 = 16#232D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/6	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/CC	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	8E/01/06	出厂设置：	10
			调整范围：	0 至 100
	加速斜坡起始值的圆整值，以 [Acceleration] (ACC) 或 [Acceleration 2] (AC2) 斜坡时间的百分比表示。			
tA2	终端显示：	[End Acc round] 加速末端圆滑系数		
	逻辑地址：	9006 = 16#232E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/7	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/CD	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	8E/01/07	出厂设置：	10
			调整范围：	0 至 (100 - tA1)
	加速斜坡终止值的圆整值，以 [Acceleration] (ACC) 或 [Acceleration 2] (AC2) 斜坡时间的百分比表示。			
tA3	终端显示：	[Begin Dec round] 减速始端圆滑系数		
	逻辑地址：	9007 = 16#232F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/8	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/CE	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	8E/01/08	出厂设置：	10
			调整范围：	0 至 100
	减速斜坡起始值的圆整值，以 [Deceleration] (dEC) 或 [Deceleration 2] (dE2) 斜坡时间的百分比表示。			
tA4	终端显示：	[End Dec round] 减速末端圆滑系数		
	逻辑地址：	9008 = 16#2330	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/9	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/CF	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	8E/01/09	出厂设置：	10
			调整范围：	0 至 (100 - tA3)
	减速斜坡终止值的圆整值，以 [Deceleration] (dEC) 或 [Deceleration 2] (dE2) 斜坡时间的百分比表示。			
Frt	终端显示：	[Ramp 2 threshold] 斜坡 2 切换阀值		
	逻辑地址：	9011 = 16#2333	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D0	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	8E/01/0C	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 [Max frequency] (tFr)
	斜坡切换阀值			

代码	说明			
rPS	终端显示：	[Ramp switching] 斜坡切换设置		
	逻辑地址：	9010 = 16#2332	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	203C/B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/B3	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	8E/01/0B		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 • 当所定义的输入或位为 0 时 ACC 和 dEC 被启用。 • 当所定义的输入或位为 1 时 AC2 和 dE2 被启用。			
AC2	终端显示：	[Acceleration 2] 第二加速时间		
	逻辑地址：	9012 = 16#2334	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/D	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/24	单位：	根据 Inr 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	8E/01/0D	出厂设置：	50
			调整范围：	根据 Inr 确定 (1)
	从 0 加速至 [Rated motor freq.] (FrS) 的时间。			
dE2	终端显示：	[Deceleration 2] 第二减速时间		
	逻辑地址：	9013 = 16#2335	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/E	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/25	单位：	根据 Inr 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	8E/01/0E	出厂设置：	50
			调整范围：	根据 Inr 确定 (1)
	从 [Rated motor freq.] (FrS) 减速至 0 的时间。			

(1) 根据 Inr 确定，见 “Inr”， 201 页。
如果 Inr = 0：单位 = 0.01 s，调整范围 = 1 至 9999
如果 Inr = 1：单位 = 0.1 s，调整范围 = 1 至 9999
如果 Inr = 2：单位 = 1 s，调整范围 = 1 至 6000

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">brA</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Dec ramp adapt.] 减速时间自适应</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9003 = 16#232B</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>203C/4</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB3/CA</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>8E/01/04</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">如果减速斜坡设置值对于载荷惯量过低，则自动启动此功能调整减速斜坡。
0 = [No] (nO)：功能无效
1 = [Yes] (YES)：功能有效，适用于不需要猛减速的应用场合。
以下选项根据变频器的额定值出现。它们可以实现比 [Yes] (YES) 选项更猛的减速：
2 = [High torq. A] (dYnA)
3 = [High torq. B] (dYnb)
4 = [High torq. C] (dYnC)</td></tr>
</table>

[STOP CONFIGURATION] 停车设置 (Stt-)

代码	说明			
Stt	终端显示：	[Stop type] 停车类型		
	逻辑地址：	11201 = 16#2BC1	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2052/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/EB	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	99/01/02		
	运行命令消失或停车命令出现时的停车模式。 0 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车 1 = [Fast stop] (FSt)：快速停车 2 = [Freewheel] (nSt)：自由停车 3 = [DC injection] (dCI)：直流制动			
nSt	终端显示：	[Freewheel stop ass.] 自由停车分配		
	逻辑地址：	11202 = 16#2BC2	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2052/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/02	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	99/01/03		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 仅在 I/O 配置文件中： 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。			
FSt	终端显示：	[Fast stop assign.] 快速停车分配		
	逻辑地址：	11204 = 16#2BC4	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2052/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/04	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	99/01/05		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。			

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">dCF</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Ramp divider] 减速斜坡除数</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11230 = 16#2BDE</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2052/1F</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB3/ED</td><td>单位：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>99/01/1F</td><td>出厂设置：</td><td>4</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 10</td></tr>
<tr><td colspan="4">当发送了停车请求时，被启用的斜坡 (dEC 或 dE2) 会再除以此系数。</td></tr>
<tr><td rowspan="6">dCI</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[DC injection assign.] 直流制动分配</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11203 = 16#2BC3</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2052/4</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/03</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>99/01/04</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。</td></tr>
<tr><td rowspan="7">IdC</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[DC inject. level 1] 直流制动电流 1</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11210 = 16#2BCA</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2052/B</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB3/EC</td><td>单位：</td><td>0.1 A</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>99/01/0B</td><td>出厂设置：</td><td>0.64 In (1)</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0.1 In 至 .41 In (1)</td></tr>
<tr><td colspan="4">通过逻辑输入启动或作为停车模式选择的直流注入制动电流电平。</td></tr>
<tr><td rowspan="7">tdI</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[DC injection time 1] 直流注入时间 1</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11213 = 16#2BCD</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2052/E</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBF/55</td><td>单位：</td><td>0.1 s</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>99/01/0E</td><td>出厂设置：</td><td>5</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>1 至 300</td></tr>
<tr><td colspan="4">最大电流注入时间 [DC inject. level 1] (IdC)</td></tr>
</table>

(1) In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

代码	说明			
IdC2	终端显示：	[DC inject. level 2] 直流制动电流 2		
	逻辑地址：	11212 = 16#2BCC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2052/D	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/54	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	99/01/0D	出厂设置：	0.5 In [1]
			调整范围：	0.1 In 至 1.41 In [1]
	当 [DC injection time 1] (tdI) 时段过后，通过逻辑输入启动或作为停车模式选择的电流注入。			
tdC	终端显示：	[DC injection time 2] 直流注入时间 2		
	逻辑地址：	11211 = 16#2BCB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2052/C	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/53	单位：	0.1 s
	DeviceNet 路径：	99/01/0C	出厂设置：	5
			调整范围：	1 至 300
	最大电流注入时间 [DC inject. level 2] (IdC2)			

[1] In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

[AUTO DC INJECTION] 自动直流注入 (AdC-)

代码	说明			
AdC	终端显示：	[Auto DC injection] 自动直流注入		
	逻辑地址：	10401 = 16#28A1	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	204A/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E2	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	95/01/02		
	0 = [No] (nO)：无电流注入 1 = [Yes] (YES)：电流注入时间可调 2 = [Continuous] (Ct)：连续静止电流注入			
SdC1	终端显示：	[Auto DC inj. level 1] 自动直流注入电流 1		
	逻辑地址：	10403 = 16#28A3	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	204A/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/45	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	95/01/04	出厂设置：	0.7 In (1)
			调整范围：	0 至 1.2 In (1)
	静止直流注入电流的电平。			
tdC1	终端显示：	[Auto DC inj. time 1] 自动直流注入时间 1		
	逻辑地址：	10402 = 16#28A2	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	204A/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/44	单位：	0.1 s
	DeviceNet 路径：	95/01/03	出厂设置：	5
			调整范围：	1 至 300
	静止注流时间。			
SdC2	终端显示：	[Auto DC inj. level 2] 自动直流注入电流 2		
	逻辑地址：	10405 = 16#28A5	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	204A/6	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/47	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	95/01/06	出厂设置：	0.5 In (1)
			调整范围：	0 至 1.2 In (1)
	静止直流注入电流的第 2 电平。			
tdC2	终端显示：	[Auto DC inj. time 2] 自动直流注入时间 2		
	逻辑地址：	10404 = 16#28A4	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	204A/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/46	单位：	0.1 s
	DeviceNet 路径：	95/01/05	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 300
	第 2 静止注流时间。			

(1) In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

[JOG] 寸动 (JOG-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">JOG</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[JOG] 寸动设置</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11110 = 16#2B66</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2051/B</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/FF</td><td>出厂设置：</td><td>根据 CFG 和 tCC 确定 (1)</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>98/01/6F</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
仅在 I/O 配置文件中：
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
当所定义的输入或位为 1 时，此功能有效。</td></tr>
<tr><td rowspan="7">JGF</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Jog frequency] 寸动频率</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11111 = 16#2B67</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2051/C</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBF/50</td><td>单位：</td><td>0.1 Hz</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>98/01/70</td><td>出厂设置：</td><td>100</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 100</td></tr>
<tr><td colspan="4">寸动运行中的给定</td></tr>
<tr><td rowspan="7">JGT</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Jog delay] 寸动延时</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11112 = 16#2B68</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2051/D</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB3/EA</td><td>单位：</td><td>0.1 s</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>98/01/71</td><td>出厂设置：</td><td>5</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 20</td></tr>
<tr><td colspan="4">相继 2 次寸动运行之间防止重复的延时。</td></tr>
</table>

(1) 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 页的 “CFG” 和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 3 且 tCC = 0：出厂设置 = [LI3] (LI3)
如果 CFG = 3 且 tCC = 1：出厂设置 = [LI4] (LI4)
否则，出厂设置 = 0。

[PRESET SPEEDS] 预设速度 (PSS-)

代码	说明			
PS2	终端显示：	**[2 preset speeds]] 2 个预设速度**		
	逻辑地址：	11401 = 16#2C89	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2054/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/06	出厂设置：	根据 CFG 和 tCC 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	9A/01/02		
	0 = **[No]** (nO)：未定义 129 = **[LI1]** (LI1) : 142 = **[LI14]** (LI14) 160 = **[CD00]** (Cd00) : 175 = **[CD15]** (Cd15) 177 = **[C101]** (C101) : 239 = **[C415]** (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。			
PS4	终端显示：	**[4 preset speeds] 4 个预设速度**		
	逻辑地址：	11402 = 16#2C8A	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2054/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/07	出厂设置：	根据 CFG 和 tCC 确定 (2)
	DeviceNet 路径：	9D/01/07		
	0 = **[No]** (nO)：未定义 129 = **[LI1]** (LI1) : 142 = **[LI14]** (LI14) 160 = **[CD00]** (Cd00) : 175 = **[CD15]** (Cd15) 177 = **[C101]** (C101) : 239 = **[C415]** (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 为获得 4 个速度，还必须配置 2 个速度。			

(1) 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 页的 “CFG”和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 1 且 tCC = 0：出厂设置 = **[LI3]** (LI3)
如果 CFG = 1 且 tCC = 1：出厂设置 = **[LI4]** (LI4)
否则，出厂设置 = 0。

(2) 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 页的 “CFG”和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 1 且 tCC = 0：出厂设置 = **[LI4]** (LI4)
如果 CFG = 1 且 tCC = 1：出厂设置 = **[LI5]** (LI5)
否则，出厂设置 = 0。

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">PS8</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[8 preset speeds] 8 个预设速度</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>11403 = 16#2C8B
2054/4
5FBD/08
9A/01/04</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
根据 CFG 和 tCC 确定 (1)</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
为获得 8 个速度，还必须配置 2 个和 4 个速度。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">PS16</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[16 preset speeds] 16 个预设速度</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>11404 = 16#2C8C
2054/5
5FBD/09
9A/01/05</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
为获得 16 个速度，还必须配置 2 个、 4 个和 8 个速度。</td></tr>
<tr><td rowspan="2">SP2</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Preset speed 2] 预设速度 2</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>11410 = 16#2C92
2054/B
5FB3/F0
9A/01/0B</td><td>类型：
读 / 写：
单位：
出厂设置：
调整范围：</td><td>UINT
R/W
0.1 Hz
100
0 至 5000 或 10,000 ，根据变频器额定值确定</td></tr>
</table>

(1) 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 页的 “CFG” 和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 1 且 tCC = 0：出厂设置 = [LI5] (LI5)
如果 CFG = 1 且 tCC = 1：出厂设置 = [LI6] (LI6)
否则，出厂设置 = 0 。

代码	说明			
SP3	终端显示：	[Preset speed 3] 预设速度 3		
	逻辑地址：	11411 = 16#2C93	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/C	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/F1	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/0C	出厂设置：	150
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定
SP4	终端显示：	[Preset speed 4] 预设速度 4		
	逻辑地址：	11412 = 16#2C94	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/D	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/F2	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/0D	出厂设置：	200
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定
SP5	终端显示：	[Preset speed 5] 预设速度 5		
	逻辑地址：	11413 = 16#2C95	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/E	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/F3	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/0E	出厂设置：	250
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定
SP6	终端显示：	[Preset speed 6] 预设速度 6		
	逻辑地址：	11414 = 16#2C96	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/F	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/F4	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/0F	出厂设置：	300
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定
SP7	终端显示：	[Preset speed 7] 预设速度 7		
	逻辑地址：	11415 = 16#2C97	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/10	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/F5	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/10	出厂设置：	350
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定

代码	说明			
SP8	终端显示：	**[Preset speed 8] 预设速度 8**		
	逻辑地址：	11416 = 16#2C98	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/11	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/F6	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/11	出厂设置：	400
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定
SP9	终端显示：	**[Preset speed 9] 预设速度 9**		
	逻辑地址：	11417 = 16#2C99	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/12	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/5F	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/12	出厂设置：	450
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定
SP10	终端显示：	**[Preset speed 10] 预设速度 10**		
	逻辑地址：	11418 = 16#2C9A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/13	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/60	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/13	出厂设置：	500
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定
SP11	终端显示：	**[Preset speed 11] 预设速度 11**		
	逻辑地址：	11419 = 16#2C9B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/14	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/61	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/14	出厂设置：	550
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定
SP12	终端显示：	**[Preset speed 12] 预设速度 12**		
	逻辑地址：	11420 = 16#2C9C	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/15	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/62	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/15	出厂设置：	600
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定

代码	说明			
SP13	终端显示：	[Preset speed 13] 预设速度 13		
	逻辑地址：	11421 = 16#2C9D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/16	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	9F/01/63	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/16	出厂设置：	700
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000 ，根据变频器额定值确定
SP14	终端显示：	[Preset speed 14] 预设速度 14		
	逻辑地址：	11422 = 16#2C9E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/17	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/64	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/17	出厂设置：	800
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000 ，根据变频器额定值确定
SP15	终端显示：	[Preset speed 15] 预设速度 15		
	逻辑地址：	11423 = 16#2C9F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/18	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/65	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/18	出厂设置：	900
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000 ，根据变频器额定值确定
SP16	终端显示：	[Preset speed 16] 预设速度 16		
	逻辑地址：	11424 = 16#2CA0	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2054/19	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/66	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9A/01/19	出厂设置：	1000
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000 ，根据变频器额定值确定

[+/- SPEED] 加减速 (UPd-)

代码	说明			
USP	终端显示：	[+ speed assignment] 加速设置		
	逻辑地址：	11501 = 16#2CED	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2055/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/0A	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9A/01/66		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 仅在 I/O 配置文件中： 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见："逻辑输入和控制位的定义条件"， 192 页。 如果所定义的输入或位为 1，则此功能有效。			
dSP	终端显示：	[-Speed assignment] 减速分配		
	逻辑地址：	11502 = 16#2CEE	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2055/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/0B	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9A/01/67		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 仅在 I/O 配置文件中： 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见："逻辑输入和控制位的定义条件"， 192 页。 如果所定义的输入或位为 1，则此功能有效。			
Str	终端显示：	[Reference saved] 加减速给定保存到		
	逻辑地址：	11503 =16#2CEF	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2055/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/0C	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9A/01/68		
	此参数可被用于保存给定。这样，下一次变频器启动时，速度给定即为上一次保存的给定。 0 = [No] (nO)：不保存 (下一次变频器启动时，速度给定为 [Low speed] (LSP)，见 "LSP"， 145 页)。 1 = [RAM] (rAM)：保存至 RAM 2 = [EEprom] (EEP)：保存至 EEPROM			

[+/-SPEED AROUND REF.] 给定附近加减速 (SrE-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">USI</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[+ speed assignment] 加速设置</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11520 = 16#2D00</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2055/15</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/0E</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9D/01/0E</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
如果所定义的输入或位为 1，则此功能有效。</td></tr>
<tr><td rowspan="6">dSI</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[-Speed assignment] 减速分配</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11521 = 16#2D01</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2055/16</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/0F</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9A/01/7A</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
如果所定义的输入或位为 1，则此功能有效。</td></tr>
<tr><td rowspan="7">SrP</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[+/-Speed limitation] 加减速限幅</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11505 = 16#2CF1</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2055/6</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB3/F7</td><td>单位：</td><td>1%</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9A/01/6A</td><td>出厂设置：</td><td>10</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 50</td></tr>
<tr><td colspan="4">此参数以作为给定值百分比的加 / 减速度来限制变化范围。此功能中使用的斜坡为 [Acceleration 2] (AC2) 和 [Deceleration 2] (dE2)。</td></tr>
</table>

代码	说明			
AC2	终端显示：	[Acceleration 2] 第二加速时间		
	逻辑地址：	9012 = 16#2334	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBF/24	单位：	根据 lnr 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	8E/01/0D	出厂设置：	50
			调整范围：	根据 lnr 确定 (1)
	从 0 加速至 [Rated motor freq.] (FrS) 的时间。			
dE2	终端显示：	[Deceleration 2] 第二减速时间		
	逻辑地址：	9013 = 16#2335	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203C/E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBF/25	单位：	根据 lnr 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	8E/01/0E	出厂设置：	50
			调整范围：	根据 lnr 确定 (1)
	从 [Rated motor freq.] (FrS) 减速至 0 的时间。			

(1) 根据 lnr 确定，见 “lnr”， 201 页。
如果 lnr = 0：单位 = 0.01 s，调整范围 = 1 至 9999
如果 lnr = 1：单位 = 0.1 s，调整范围 = 1 至 9999
如果 lnr = 2：单位 = 1 s，调整范围 = 1 至 6000

[MEMO REFERENCE] 给定记忆 (SPM-)

代码	说明			
SPM	终端显示：	[Ref. memo ass.] 给定记忆分配		
	逻辑地址：	8491 = 16#212B	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2036/5C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/AD	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	8B/01/5C		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14)：定义至一个逻辑输入。 如果所定义的输入为 1，则此功能有效。			

[FLUXING BY LI] 逻辑输入控制预磁 (FLI-)

代码	说明			
FLU	终端显示：	[Motor fluxing] 电机预磁设置		
	逻辑地址：	13902 = 16#364E	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	206D/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB4/05	出厂设置：	2
	DeviceNet 路径：	A6/01/67		
	0 = [Not cont.] (FnC)：非连续模式 1 = [Continuous] (FCt)：连续模式 2 = [No] (FnO)：功能无效			
FLI	终端显示：	[Fluxing assignment] 预磁分配		
	逻辑地址：	13901 = 16#364D	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	206D/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/79	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A6/01/66		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。			

[LIMIT SWITCHES] 限位开关 (LSt-)

代码	说明			
LAF	终端显示：	[Stop FW limit sw.] 正向停车限位		
	逻辑地址：	11601 = 16#2D51	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2056/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/10	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9B/01/02		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 仅在 I/O 配置文件中： 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。			
LAr	终端显示：	[Stop RV limit sw.] 反向停车限位		
	逻辑地址：	11602 = 16#2D52	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2056/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/11	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9B/01/03		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 仅在 I/O 配置文件中： 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。			
LAS	终端显示：	[Stop type] 停车类型		
	逻辑地址：	11603 = 16#2D53	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2056/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/12	出厂设置：	2
	DeviceNet 路径：	9B/01/04		
	0 = [Ramp stop] (rMP) 1 = [Fast stop] (FSt) 2 = [Freewheel] (NSt)			

[BRAKE LOGIC CONTROL] 制动逻辑控制 (bLC-)

代码	说明			
bLC	终端显示：	[Brake assignment] 制动分配		
	逻辑地址：	10001 = 16#2711	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2046/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F1	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	93/01/02		
	0 = [No] (nO)：功能未定义 2 = [R2] (r2)：继电器 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则选项将扩展至 R3 或 R4) 3 = [R3] (r3) 4 = [R4] (r4) 17 = [LO1] (LO1)：逻辑输出 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则可选择 LO1 至 LO2 或 LO4) 18 = [LO2] (LO2) 19 = [LO3] (LO3) 20 = [LO4] (LO4)			
bSt	终端显示：	[Movement type] 运动类型		
	逻辑地址：	10008 = 16#2718	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2046/9	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBF/3B	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	93/01/09		
	0 = [Traveling] (HOr)：水平移动 1 = [Hoisting] (UEr)：垂直移动 如果 226 页的 [Weight sensor ass.] (PES) 不是 [No] (nO)，则 [Movement type] (bSt) 被强制为 1。			
bCI	终端显示：	[Brake contact] 制动接触器		
	逻辑地址：	10009 = 16#2719	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2046/A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F2	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	93/01/0A		
	如果抱闸有一个检测触点 (闭合时释放抱闸)。 0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。			
bIP	终端显示：	[Brake impulse] 刹车脉冲		
	逻辑地址：	10007 = 16#2717	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2046/8	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E0	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	93/01/08		
	0 = [No] (nO)：在电流 Ibr 下，以所需的运行方向给出电机力矩。 1 = [Yes] (YES)：在电流 Ibr 下，总以正向给出电机力矩。 2 = [2 IBR] (2Ibr)：力矩为所需方向，对正向为电流 Ibr，对反向为 Ird。 如果 [Movement type] (bSt) 为 [Traveling] (HOr)，则 [Brake impulse] (bIP) 被强制为 0。			

代码	说明			
lbr	终端显示：	**[Brake release I FW] 刹车释放电流 (正向)**		
	逻辑地址：	10006 = 16#2716	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2046/7	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/DF	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	93/01/07	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1.36 In [1]
	上升或正向运动的抱闸释放电流阈值			
lrd	终端显示：	**[Brake release I Rev] 刹车释放电流 (反转)**		
	逻辑地址：	10011 = 16#271B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2046/C	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/3D	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	93/01/0C	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1.36 In [1]
	下降或反向运动的抱闸释放电流阈值			
brt	终端显示：	**[Brake Release time] 刹车释放动作时间**		
	逻辑地址：	10004 = 16#2714	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2046/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/DD	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	93/01/05	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 500
	抱闸释放时间延时			
blr	终端显示：	**[Brake release freq] 刹车释放频率**		
	逻辑地址：	10012 = 16#271C	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2046/D	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E1	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	93/01/0D	出厂设置：	-1
			调整范围：	-1 至 100
	抱闸释放频率阈值 -1 = **[Auto]** (AUtO)：变频器采用等于电机额定偏移的值			
bEn	终端显示：	**[Brake engage freq] 刹车闭合频率**		
	逻辑地址：	10003 = 16#2713	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2046/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/36	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	93/01/04	出厂设置：	-1
			调整范围：	-1 至 100
	抱闸接合频率限值。 - 1 = **[Auto]** (AUtO)：变频器采用等于电机额定偏移的值			

[1] In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

代码	说明			
tbE	终端显示：	[Brake engage delay] 刹车抱紧时间		
	逻辑地址：	10010 = 16#271A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2046/B	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/3C	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	93/01/0B	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 500
	抱闸接合请求前的延时			
bEt	终端显示：	[Brake engage time] 刹车闭合动作时间		
	逻辑地址：	10005 = 16#2715	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2046/6	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/DE	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	93/01/06	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 500
	抱闸接合时间			
SdC1	终端显示：	[Auto DC inj. level 1] 自动直流注入电流 1		
	逻辑地址：	10403 = 16#28A3	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	204A/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/45	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	95/01/04	出厂设置：	0.7 In (1)
			调整范围：	0 至 1.2 In (1)
	静止直流注入电流电平。			
bEd	终端显示：	[Engage at reversal] 反转时制动		
	逻辑地址：	10020 = 16#2724	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2046/15	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/41	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	93/01/15		
	0 = [No] (nO)：抱闸不接合。 1 = [Yes] (YES)：抱闸接合。			
JdC	终端显示：	[Jump at reversal] 变转向频率跳变值		
	逻辑地址：	10013 = 16#271D	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2046/E	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/3F	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	93/01/0E	出厂设置：	-1
			调整范围：	-1 至 100
	-1 = [Auto] (AUtO)：变频器采用等于电机额定滑差的值。			

(1) In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

代码	说明			
ttr	终端显示：	[Time to restart] 再起动等待时间		
	逻辑地址：	10022 = 16#2726	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2046/17	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/42	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	93/01/17	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 500
	从抱闸接合时序结束到抱闸释放时序开始之间的时间			
brH0 (1)	终端显示：	[BRH b0]		
	逻辑地址：	10050 = 16# 2742 (位 0)	类型：	(1)
	CANopen 索引号：	2046/33 (位 0)	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F3 (位 0)	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	93/01/33 (位 0)		
	0 = [0] (0)：接合 / 释放时序被完整执行。 1 = [1] (1)：抱闸被立即释放			
brH1 (1)	终端显示：	[BRH b1]		
	逻辑地址：	10050 = 16# 2742 (位 1)	类型：	(1)
	CANopen 索引号：	2046/33 (位 1)	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F3 (位 1)	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	93/01/33 (位 1)		
	0 = [0] (0)：在稳态故障中制动触点有效 (在运行中如果触点开路则为故障)。 1 = [1] (1)：在稳态故障中制动触点无效。			
brH2 (1)	终端显示：	[BRH b2]		
	逻辑地址：	10050 = 16# 2742 (位 2)	类型：	(1)
	CANopen 索引号：	2046/33 (位 2)	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F3 (位 2)	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	93/01/33 (位 2)		
	0 = [0] (0)：制动触点不被计入。 1 = [1] (1)：制动触点被计入。			
brH3 (1)	终端显示：	[BRH b3]		
	逻辑地址：	10050 = 16# 2742 (位 3)	类型：	(1)
	CANopen 索引号：	2046/33 (位 3)	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F3 (位 3)	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	93/01/33 (位 3)		
	0 = [0] (0)：在抱闸接合时序中，制动触点在 [Brake engage time] (bEt) 结束前必须打开，否则变频器将以 brF 制动触点故障锁定。 1 = [1] (1)：在抱闸接合时序中，制动触点在 [Brake engage time] (bEt) 结束前必须打开，否则将触发一个 bCA 制动触点报警，并保持零速度。			

(1) 参数 [BRH_b0] (brH0) 至 [BRH_b4] (brH4) 是 [BRH] (brH) 字的头 5 个位。在此字上它们必须一起被读取或写入。

代码	说明			
brH4 (1)	终端显示：	[BRH b4]		
	逻辑地址：	10050 = 16# 2742 (位 4)	类型：	(1)
	CANopen 索引号：	2046/33 (位 4)	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F3 (位 4)	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	93/01/33 (位 4)		
	0 = [0] (0)：对于未给出任何命令时的运动，不采取措施。 1 = [1] (1)：对于未给出任何命令时的运动，变频器将切换至零速度调节，没有抱闸释放命令，并触发一个 bSA 报警。			
brr	终端显示：	[Current ramp time] 电流斜坡时间		
	逻辑地址：	10015 = 16#271F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2046/10	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/40	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	93/01/10	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 500
	电流变化等于 [Brake release I FW] (Ibr) 的转矩电流斜坡时间。			

(1) 参数 [BRH_b0] (brH0) 至 [BRH_b4] (brH4) 是 [BRH] (brH) 字的头 5 个位。在此字上它们必须一起被读取或写入。

[EXTERNAL WEIGHT MEAS.] 负载测量 (ELM-)

代码	说明			
PES	终端显示：	[Weight sensor ass.] 称重传感器分配		
	逻辑地址：	10070 = 16#2756	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2046/47	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F4	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	93/01/47		
	0 = [No] (nO)：功能无效 1 = [AI1] (AI1)：模拟输入 2 = [AI2] (AI2)：模拟输入 3 = [AI3] (AI3)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 4 = [AI4] (AI4)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 181 = [RP] (PI)：频率输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 182 = [Encoder] (PG)：编码器输入，在已插入编码器卡的情况下			
LP1	终端显示：	[Point 1 X] 点 1 X		
	逻辑地址：	10071 = 16#2757	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2046/48	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F5	单位：	0.01%
	DeviceNet 路径：	93/01/48	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 LP2 - 1
	0 至所定义输入端上信号的 99.99%。			
CP1	终端显示：	[Point 1Y] 点 1 Y		
	逻辑地址：	10072 = 16#2758	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2046/49	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F6	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	93/01/49	出厂设置：	- In [1]
			调整范围：	- 1.36 In 至 1.36 In [1]
	对应于负载 [Point 1 X] (LP1) 的电流			
LP2	终端显示：	[Point 2 X] 点 2 X		
	逻辑地址：	10073 = 16#2759	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2046/4A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F7	单位：	0.01%
	DeviceNet 路径：	93/01/4A	出厂设置：	5000
			调整范围：	LP1 + 1 至 10,000
	0.01 至所定义输入端上信号的 100% 。			

[1] In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

代码	说明			
CP2	终端显示：	**[Point 2Y] 点 2 Y**		
	逻辑地址：	10074 = 16#275A	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2046/4B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F8	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	93/01/4B	出厂设置：	0
			调整范围：	- 1.36 In 至 1.36 In (1)
	对应于负载 **[Point 2 X]** (LP2) 的电流 [Point 2 X]			
IbrA	终端显示：	**[Ibr 4-20 mA loss] mA 信号缺失时的 ibr**		
	逻辑地址：	10075 = 16#275B	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2046/4C	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBC/F9	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	93/01/4C	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 1.36 In (1)
	重力传感器信息缺失情况下的抱闸释放电流。			

(1) In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

[HIGH SPEED HOISTING] 高速提升 (HSH-)

代码	说明			
HSO	终端显示：	[High speed hoisting] 高速提升		
	逻辑地址：	12301 = 16#300D	类型：	WORD（列表）
	CANopen 索引号：	205D/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/29	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9E/01/66		
	0 = [No] (nO)：功能无效 1 = [Speed ref] (SSO)：“Speed reference”（速度给定）模式 2 = [I Limit] (CSO)：“Current limitation”（电流限幅）模式			
COF	终端显示：	[Motor speed coeff.] 电机速度系数（上升）		
	逻辑地址：	12303 = 16#300F	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205D/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/88	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	9E/01/68	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 100
	由变频器对上升方向计算的速度降低因数。			
COr	终端显示：	[Gen. speed coeff] 电机速度系数（下降）		
	逻辑地址：	12304 = 16#3010	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205D/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/89	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	9E/01/69	出厂设置：	50
			调整范围：	0 至 100
	由变频器对下降方向计算的速度降低因数。			
tOS	终端显示：	[Load measuring tm.] 负载测算时间		
	逻辑地址：	12307 = 16#3013	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205D/8	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/8C	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	9E/01/6C	出厂设置：	50
			调整范围：	10 至 6500
	测量用速度步的持续时间。			
OSP	终端显示：	[Measurement spd] 负载测算速度		
	逻辑地址：	12305 = 16#3011	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205D/6	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/8A	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9E/01/6A	出厂设置：	400
			调整范围：	0 至 FrS
	用于检测的稳态速度。			

代码	说明			
CLO	终端显示：	[High speed I Limit] 高速电流限幅		
	逻辑地址：	12302 = 16#300E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205D/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/87	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	9E/01/67	出厂设置：	In (1)
			调整范围：	根据 SFr 确定 (2)
	高速时的电流限值。			
SCL	终端显示：	[I Limit. frequency] 电流限幅阀值频率		
	逻辑地址：	12306 = 16#3012	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205D/7	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/8B	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9E/01/6B	出厂设置：	400
			调整范围：	0 至 5000 或 10,000，根据变频器额定值确定
	频率阈值，高于此值时高速限幅电流有效。			

(1) In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

(2) 根据 SFr 确定，见 “SFr”， 162 页。
如果 SFr ≥ 20：调整范围 = 0 至 1.65 In (1)
如果 SFr < 20：调整范围 = 0 至 1.36 In (1)

[PID REGULATOR]PID 调节器 (PId-)

代码	说明			
PIF	终端显示：	[PID feedback ass.] PID 反馈分配		
	逻辑地址：	11901 = 16#2E7D	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2059/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/19	出厂设置：	根据 CFG 确定 [1]
	DeviceNet 路径：	9C/01/66		
	0 = [No] (nO)：功能无效 1 = [AI1] (AI1)：模拟输入 2 = [AI2] (AI2)：模拟输入 3 = [AI3] (AI3)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 4 = [AI4] (AI4)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 181 = [RP] (PI)：频率输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下 182 = [Encoder] (PG)：编码器输入，在已插入编码器卡的情况下 183 = [Network AI] (AIU1)：通过通信总线给出的反馈			
AIC1	终端显示：	[AI net. channel] 虚拟 AI 通道		
	逻辑地址：	5282 = 16#14A2	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2016/53	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/70	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	7B/01/53		
	0 = [No] (nO)：未定义 164 = [Modbus] (Mdb)：集成式 Modbus 167 = [CANopen] (CAn)：集成式 CANopen 168 = [Com. card] (nEt)：通信卡 （如果已安装） 169 = [Prog. card] (APP)：Controller Inside(内置控制器) 卡 (如果已安装)			
PIF1	终端显示：	[Min PID feedback] PID 反馈最小值		
	逻辑地址：	11904 = 16#2E80	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/6A	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/69	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 PIF2
	最小反馈的值			
PIF2	终端显示：	[Max PID feedback] PID 反馈最大值		
	逻辑地址：	11905 = 16#2E81	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/6	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/6B	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/6A	出厂设置：	1000
			调整范围：	PIF1 至 32,767
	最大反馈的值			

(1) 根据 CFG 确定，见 “CFG”， 144 页。
如果 CFG = 4：出厂设置 = 2
否则，出厂设置 = 0

代码	说明			
PIP1	终端显示：	[Min PID reference] PID 给定最小值		
	逻辑地址：	11906 = 16#2E82	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/7	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/6C	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/6B	出厂设置：	150
			调整范围：	PIF1 至 PIP2
	最小过程值			
PIP2	终端显示：	[Max PID reference] PID 给定最大值		
	逻辑地址：	11907 = 16#2E83	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/8	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/6D	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/6C	出厂设置：	900
			调整范围：	PIP1 至 PIF2
	最大过程值			
PII	终端显示：	[Act. internal PID ref.] 选择内部 PID 给定		
	逻辑地址：	11908 = 16#2E84	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2059/9	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBD/1A	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9C/01/6D		
	0 = [No] (nO)：PID 调节器给定通过 Fr1 或 Fr1b 设置。 1 = [Yes] (YES)：PID 调节器给定为通过参数 rPI 给出的内部给定。			
RPI	终端显示：	[Internal PID ref.] 内部 PID 给定		
	逻辑地址：	11920 = 16#2E90	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/15	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/6E	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/79	出厂设置：	150
			调整范围：	PIP1 至 PIP2
	内部 PID 调节器给定			
RPG	终端显示：	[PID prop. gain] PID 比例增益		
	逻辑地址：	11941 = 16#2EA5	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/2A	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/FA	单位：	0.01
	DeviceNet 路径：	9C/01/8E	出厂设置：	100
			调整范围：	1 至 10,000
	比例增益			

代码	说明			
rIG	终端显示：	[PID integral gain] PID 积分增益		
	逻辑地址：	11942 = 16#2EA6	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/2B	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/FB	单位：	0.01
	DeviceNet 路径：	9C/01/8F	出厂设置：	100
			调整范围：	1 至 10,000
	积分增益			
rdG	终端显示：	[PID derivative gain] PID 微分增益		
	逻辑地址：	11943 = 16#2EA7	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/2C	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/FC	单位：	0.01
	DeviceNet 路径：	9C/01/90	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 10,000
	微分增益			
PrP	终端显示：	[PID ramp] PID 斜坡		
	逻辑地址：	11984 = 16#2ED0	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/55	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/7B	单位：	0.1 s
	DeviceNet 路径：	9C/01/B9	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 999
	PID 加速 / 减速斜坡			
PIC	终端显示：	[PID correct. reverse] PID 误差求反		
	逻辑地址：	11940 = 16#2EA4	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2059/29	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/F9	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9C/01/8D		
	校正方向翻转 0 = [No] (nO) 1 = [Yes] (YES)			
POL	终端显示：	[Min PID output] PID 最小输出值		
	逻辑地址：	11952 = 16#2EB0	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2059/35	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/76	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9C/01/99	出厂设置：	0
			调整范围：	-5000 至 5000 或 -10,000 至 10,000，根据额定值确定
	调节器输出的最小值，单位 Hz			

代码	说明			
POH	终端显示：	[Max PID output] PID 最大输出值		
	逻辑地址：	11953 = 16#2EB1	类型：	INT
	CANopen 索引号：	2059/36	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/77	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9C/01/9A	出厂设置：	600
			调整范围：	调整范围：0 至 5000 或 0 至 10,000，根据额定值确定
	调节器输出的最大值，单位 Hz			
PAL	终端显示：	[Min fbk alarm] 反馈超下限报警		
	逻辑地址：	11961 = 16#2EB9	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/3E	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/FE	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/A2	出厂设置：	100
			调整范围：	PIF1 至 PIF2
	调节器反馈的最小监测阈值			
PAH	终端显示：	[Max fbk alarm] 反馈超上限报警		
	逻辑地址：	11962 = 16#2EBA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/3F	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/FF	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/A3	出厂设置：	1000
			调整范围：	PIF1 至 PIF2
	调节器反馈的最大监测阈值			
PEr	终端显示：	[PID error Alarm] PID 误差报警		
	逻辑地址：	11963 = 16#2EBB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/40	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB4/01	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/A4	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 65,535
	调节器误差监测阈值			

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">PIS</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[PID integral reset] PID 积分重设</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11944 = 16#2EA8</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2059/2D</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/1E</td><td>出厂设置：</td><td>根据 CFG 和 tCC 确定 (1)</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9C/01/91</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
• 如果所定义的输入或位为 0，则此功能无效 (PID 积分被启用)。
• 如果所定义的输入或位为 1，则此功能有效 (PID 积分被禁用)。</td></tr>
<tr><td colspan="4"></td></tr>
<tr><td rowspan="6">FPI</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Speed ref. assign.] 速度给定分配</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11950 = 16#2EAE</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2059/33</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/1F</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9C/01/97</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义 (功能无效)
1 = [AI1] (AI1)：模拟输入
2 = [AI2] (AI2)：模拟输入
3 = [AI3] (AI3)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下
4 = [AI4] (AI4)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下
163 = [HMI] (LCC)：图形显示终端
164 = [Modbus] (Mdb)：集成式 Modbus
167 = [CANopen] (CAn)：集成式 CANopen
169 = [Com. card] (nEt)：通信卡 (如果已安装)
170 = [Prog. card] (APP)：Controller Inside(内置控制器) 卡 (如果已安装)
181 = [RP] (PI)：频率输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下
182 = [Encoder] (PG)：编码器输入，在已插入编码器卡的情况下</td></tr>
<tr><td rowspan="7">PSr</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Speed input %] 预测速度给定系数</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11951 = 16#2EAF</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2059/34</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB3/FD</td><td>单位：</td><td>1%</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9C/01/98</td><td>出厂设置：</td><td>100</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>1 至 100</td></tr>
<tr><td colspan="4">预测性速度输入的放大系数。</td></tr>
</table>

(1) 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 页的 “CFG”和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 4 且 tCC = 0：出厂设置 = [LI3] (LI3)
如果 CFG = 4 且 tCC = 1：出厂设置 = [LI4] (LI4)
否则，出厂设置 = 0。

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">PAU</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Auto/Manual assign.] 自动 / 手动选择</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>11970 = 16#2EC2
2059/47
5FBD/22
9C/01/AB</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
• 如果所定义的输入或位为 0，则 PID 有效。
• 如果所定义的输入或位为 1，则手动操作有效。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">PIM</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Manual reference] 手动给定</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>11954 = 16#2EB2
2059/37
5FBD/20
9C/01/9B</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">手动速度输入
0 = [No] (nO)：未定义 (功能无效)
1 = [AI1] (AI1)：模拟输入
2 = [AI2] (AI2)：模拟输入
3 = [AI3] (AI3)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下
4 = [AI4] (AI4)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下
181 = [RP] (PI)：频率输入，在已插入 VW3A3202 扩展卡的情况下
182 = [Encoder] (PG)：编码器输入，在已插入编码器卡的情况下</td></tr>
<tr><td rowspan="3">tLS</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Low speed time out] 低速运行超时</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>11701 = 16#2DB5
2057/2
5FB3/F8
9B/01/66</td><td>类型：
读 / 写：
单位：
出厂设置：
调整范围：</td><td>UINT
R/W
0.1 s
0
0 至 9999</td></tr>
<tr><td colspan="4">[Low speed] (LSP) 下的最长运行时间，见 “LSP”， 145 页。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">rSL</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[PID wake up thresh.] PID 唤醒误差阈值</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>11960 = 16#2DB5
2059/3D
5FBD/21
9C/01/A1</td><td>类型：
读 / 写：
单位：
出厂设置：
调整范围：</td><td>UINT
R/WS
0.1
0
0 至 1000</td></tr>
<tr><td colspan="4">重启动误差阈值</td></tr>
</table>

[PID PRESET REFERENCES] 预设的 PID 给定 (PRI-)

代码	说明			
Pr2	终端显示：	**[2 preset PID ref.] 2 个 PID 预设给定**		
	逻辑地址：	11909 = 16#2E85	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2059/A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/1B	出厂设置：	根据 CFG 和 tCC 确定 (1)
	DeviceNet 路径：	9C/01/6E		
	0 = **[No]** (nO)：未定义 129 = **[LI1]** (LI1) : 142 = **[LI14]** (LI14) 160 = **[CD00]** (Cd00) : 175 = **[CD15]** (Cd15) 177 = **[C101]** (C101) : 239 = **[C415]** (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 • 如果所定义的输入或位为 0，则此功能无效。 • 如果所定义的输入或位为 1，则此功能有效。			
Pr4	终端显示：	**[4 preset PID ref.] 4 个 PID 预设给定**		
	逻辑地址：	11910 = 16#2E86	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2059/B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/1C	出厂设置：	根据 CFG 和 tCC 确定 (2)
	DeviceNet 路径：	9C/01/6F		
	在定义此功能前应确保 **[2 preset PID ref.]** (Pr2) 已被定义。 0 = **[No]** (nO)：未定义 129 = **[LI1]** (LI1) : 142 = **[LI14]** (LI14) 160 = **[CD00]** (Cd00) : 175 = **[CD15]** (Cd15) 177 = **[C101]** (C101) : 239 = **[C415]** (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 • 如果所定义的输入或位为 0，则此功能无效。 • 如果所定义的输入或位为 1，则此功能有效。			

(1) 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 页的 “CFG” 和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 4 且 tCC = 0：出厂设置 = **[LI4]** (LI4)
如果 CFG = 4 且 tCC = 1：出厂设置 = **[LI5]** (LI5)
否则，出厂设置 = 0。

(2) 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 页的 “CFG” 和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 4 且 tCC = 0：出厂设置 = **[LI5]** (LI5)
如果 CFG = 4 且 tCC = 1：出厂设置 = **[LI6]** (LI6)
否则，出厂设置 = 0。

代码	说明			
rP2	终端显示：	[Preset ref. PID 2] 预设 PID 给定 2		
	逻辑地址：	11921 = 16#2E91	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/16	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/6F	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/7A	出厂设置：	300
			调整范围：	PIP1 至 PIP2
rP3	终端显示：	[Preset ref. PID 3] 预设 PID 给定 3		
	逻辑地址：	11922 = 16#2E92	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/17	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/70	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/7B	出厂设置：	600
			调整范围：	PIP1 至 PIP2
rP4	终端显示：	[Preset ref. PID 4] 预设 PID 给定 4		
	逻辑地址：	11923 = 16#2E93	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2059/18	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	9F/01/71	单位：	1
	DeviceNet 路径：	9C/01/7C	出厂设置：	900
			调整范围：	PIP1 至 PIP2

[TORQUE CONTROL] 转矩控制 (tOR-)

代码	说明
tSS	终端显示： [Trq/spd switching] 转矩 / 速度切换

逻辑地址：	9220 = 16#2404	类型：	WORD (列表)
CANopen 索引号：	203E/15	读 / 写：	R/WS
INTERBUS 索引号：	5FBC/B9	出厂设置：	0
DeviceNet 路径：	8F/01/15		

0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)

见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
- 如果所定义的输入或位为 1：力矩控制
- 如果所定义的输入或位为 0：速度调节

代码	说明
tr1	终端显示： [Torque ref. channel] 转矩给定通道

逻辑地址：	9221 = 16#2405	类型：	WORD (列表)
CANopen 索引号：	203E/16	读 / 写：	R/WS
INTERBUS 索引号：	5FBC/BA	出厂设置：	0
DeviceNet 路径：	8F/01/16		

0 = [No] (nO)：未定义 (零力矩给定)
1 = [AI1] (AI1)：模拟输入
2 = [AI2] (AI2)：模拟输入
3 = [AI3] (AI3)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 I/O 卡的情况下
4 = [AI4] (AI4)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 I/O 卡的情况下
163 = [HMI] (LCC)：图形显示终端
164 = [Modbus] (Mdb)：集成式 Modbus
167 = [CANopen] (CAn)：集成式 CANopen
169 = [Com. card] (nEt)：通信卡 (如果已安装)
170 = [Prog. card] (APP)：Controller Inside (内置控制器) 卡 (如果已安装)
181 = [RP] (PI)：频率输入，在已插入 VW3A3202 I/O 卡的情况下
182 = [Encoder] (PG)：编码器输入，在已插入编码器卡的情况下

代码	说明
Int	终端显示： [Torque unit]

逻辑地址：	9260 = 16#242C	类型：	WORD (列表)
CANopen 索引号：	203E/3D	读 / 写：	R/WS
INTERBUS 索引号：	5FBF/35	出厂设置：	根据变频器额定值确定
DeviceNet 路径：	8F/01/3D		

0 = 0.01 Nm
1 = 0.1 Nm
2 = 1 Nm
3 = 10 Nm

此参数仅可通过 DeviceNet 使用和配置。它设置 LTCR 和 OTRN 参数的单位。

代码	说明			
tSd	终端显示：	[Torque ref. sign] 转矩给定符号分配		
	逻辑地址：	9222 = 16#2406	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	203E/17	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/BB	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	8F/01/17		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 • 如果所定义的输入或位为 0，则力矩符号与给定相同。 • 如果所定义的输入或位为 1，则力矩符号与给定相反。			
trt	终端显示：	[Torque ratio] 转矩系数		
	逻辑地址：	9225 = 16#2409	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/1A	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/30	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	8F/01/1A	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 1000
	施用于 [Torque reference] (tr1) 的系数			
trP	终端显示：	[Torque ramp time] 转矩斜坡时间		
	逻辑地址：	9226 = 16#240A	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/1B	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/31	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	8F/01/1B	出厂设置：	300
			调整范围：	0 至 9999
	针对给定 100% 变化的力矩上升和下降时间。			
tSt	终端显示：	[Torque control stop] 转矩管理停车类型		
	逻辑地址：	9227 = 16#240B	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	203E/1C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/BC	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	8F/01/1C		
	0 = [Speed] (SPd)：速度调节停车 1 = [Freewheel] (nSt)：自由停车 2 = [Spin] (SPn)：零力矩停车，但在电机中保持磁通。			

代码	说明			
SPt	终端显示：	[Spin time] 磁通保持时间		
	逻辑地址：	9230 = 16#240E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/1F	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/33	单位：	0.1 s
	DeviceNet 路径：	8F/01/1F	出厂设置：	10
			调整范围：	0 至 36,000
	停车后的磁通保持时间，以保持随时能够快速重新启动。			
dbP	终端显示：	[Positive deadband] 正静带设置		
	逻辑地址：	9224 = 16#2408	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/19	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/2F	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	8F/01/19	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 2 tFr
	正向死区。与速度给定算术相加的值。			
dbn	终端显示：	[Negative deadband] 负静带设置		
	逻辑地址：	9223 = 16#2407	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/18	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/2E	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	8F/01/18	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 2 tFr
	负向死区。从速度给定中算术减去的值。			
rtO	终端显示：	[Torque R. time out] 转矩管理超时		
	逻辑地址：	9229 = 16#240D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/1E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBF/32	单位：	0.1 s
	DeviceNet 路径：	8F/01/1E	出厂设置：	600
			调整范围：	0 至 9999
	在故障或报警情况下自动退出力矩控制模式后的时间。			
tOb	终端显示：	[Torq. ctrl fault mgt] 转矩管理超时响应		
	逻辑地址：	9228 = 16#240C	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	203E/1D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/BD	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	8F/01/1D		
	时间 **[Torque ctrl time out]** (rtO) 过后变频器的响应。 0 = **[Alarm]** (ALrM) 1 = **[Fault]** (FLt)：自由停车故障			

[TORQUE LIMITATION] 转矩限幅 (tOL-)

代码	说明			
tLA	终端显示：	[AI torque limit. activ.] 激活 AI 转矩限幅功能		
	逻辑地址：	9210 = 16#23FA	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	203E/B	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/B6	出厂设置：	根据 CFG 和 tCC 确定 [1]
	DeviceNet 路径：	8F/01/0B		
	0 = [No] (nO)：未定义 128 = [Yes] (YES) 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 • 如果所定义的输入或位为 0，则此功能无效。 • 如果所定义的输入或位为 1，则此功能有效。			
tLIM	终端显示：	[Motoring torque lim] 电动状态转矩限幅		
	逻辑地址：	9211 = 16#23FB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/C	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/2C	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	8F/01/0C	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 300
	电动机模式下的力矩限值，为额定力矩的百分比。			
tLIG	终端显示：	[Gen. torque lim] 发电状态转矩限幅		
	逻辑地址：	9212 = 16#23FC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/D	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/2D	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	8F/01/0D	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 300
	发电机模式下的力矩限值，为额定力矩的百分比。			

[1] 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 页的 “CFG” 和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 3 且 tCC = 0：出厂设置 = [LI5] (LI5)
如果 CFG = 3 且 tCC = 1：出厂设置 = [LI6] (LI6)
否则，出厂设置 = 0。

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">tAA</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Torque ref. assign.] 转矩给定分配</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9214 = 16#23FE</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>203E/F</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/B8</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>8F/01/0F</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义 (零力矩给定)
1 = [AI1] (AI1)：模拟输入
2 = [AI2] (AI2)：模拟输入
3 = [AI3] (AI3)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 I/O 卡的情况下
4 = [AI4] (AI4)：模拟输入，在已插入 VW3A3202 I/O 卡的情况下
181 = [RP] (PI)：频率输入，在已插入 VW3A3202 I/O 卡的情况下
182 = [Encoder] (PG)：编码器输入，在已插入编码器卡的情况下</td></tr>
<tr><td rowspan="6">tLC</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Analog limit. act.] 激活模拟输入限幅</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9213 = 16#23FD</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>203E/E</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/B7</td><td>出厂设置：</td><td>128</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>8F/01/0E</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">128 = [Yes] (YES)：128 = [Yes] (YES)：此限值取决于由 [Torque ref. assign.] (tAA) 定义的输入。
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。</td></tr>
</table>

[2nd CURRENT LIMIT.] (CLI-)

代码	说明			
LC2	终端显示：	[Current limit 2]] 电流限幅选择		
	逻辑地址：	9202 = 16#23F2	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	203E/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/B5	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	8F/01/03		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 • 如果所定义的输入或位为 0，则第一电流限值有效。 • 如果所定义的输入或位为 1，则第二电流限值有效。			
CL2	终端显示：	[I Limit. 2 value] 电流限幅 2		
	逻辑地址：	9203 = 16#23F3	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/2B	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	8F/01/04	出厂设置：	1.5 In (1)
			调整范围：	根据 SFr 确定 (2)
	第二电流限幅			
CLI	终端显示：	[Current Limitation] 电流限幅		
	逻辑地址：	9201 = 16#23F1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	203E/2	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D2	单位：	0.1 A
	DeviceNet 路径：	93/01/D2	出厂设置：	1.5 In (1)
			调整范围：	根据 SFr 确定 (2)
	第一电流限幅			

(1) In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

(2) 根据 SFr 确定，见 “SFr”， 162 页。
如果 SFr ≥ 20：调整范围 = 0 至 1.65 In (1)
如果 SFr < 20：调整范围 = 0 至 1.36 In (1)

[LINE CONTACTOR COMMAND] 输入接触器命令 (LLC-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">LLC</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Line contactor ass.] 输入接触器设置</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>13602 = 16#3522</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>206A/3</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/6E</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>A5/01/03</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">逻辑输出或控制继电器
0 = [No] (nO)：功能未定义 (在此情况下，不可以访问任何功能参数)
129 = [LO1] (LO1)：逻辑输出 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则可选择 LO1 至 LO2 或 LO4)
130 = [LO2] (LO2)
131 = [LO3] (LO3)
132 = [LO4] (LO4)
146 = [R2] (r2)：逻辑输出 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则可选择 LO1 至 LO2 或 LO4)
147 = [R3] (r3)
148 = [R4] (r4)</td></tr>
<tr><td colspan="4"></td></tr>
<tr><td rowspan="6">LES</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Drive lock] 变频器锁定</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>13601 = 16#3521</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>206A/2</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/6D</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>A5/01/02</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
当所定义的输入或位变为 0 时变频器将锁定。</td></tr>
<tr><td rowspan="7">LCt</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Mains V. time out] 输入电压超时检测</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>13603 = 16#3523</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>206A/4</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/6F</td><td>单位：</td><td>1 s</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>A5/01/04</td><td>出厂设置：</td><td>5</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>5 至 999</td></tr>
<tr><td colspan="4">闭合线路接触器的监测时间。</td></tr>
</table>

[OUTPUT CONTACTOR CMD] 输出接触器命令控制分配 (OCC-)

代码	说明			
OCC	终端显示：	[Out. contactor ass.] 输出接触器分配		
	逻辑地址：	13104 = 16#3330	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2065/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/57	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A2/01/69		
	逻辑输出或控制延时 0 = [No] (nO)：功能未定义 (在此情况下，不可以访问任何功能参数) 129 = [LO1] (LO1)：逻辑输出 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则可选择 LO1 至 LO2 或 LO4) 130 = [LO2] (LO2) 131 = [LO3] (LO3) 132 = [LO4] (LO4) 146 = [R2] (r2)：继电器 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则 R2 的选择将扩展至 R3 或 R4) 147 = [R3] (r3) 148 = [R4] (r4)			
rCA	终端显示：	[Output contact. fdbk] 输出接触器反馈		
	逻辑地址：	13103 = 16#332F	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2065/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/56	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A2/01/68		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 当所定义的输入或位变为 0 时电机将启动。			
dbS	终端显示：	[Time to motor run] 电机运行延时		
	逻辑地址：	13101 = 16#332D	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2065/2	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB4/02	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	A2/01/66	出厂设置：	15
			调整范围：	5 至 6000
	用于以下方面的延时： • 发送运行命令后的电机控制 • 定义了反馈的情况下，输出接触器故障监测			

代码	说明			
dAS	终端显示：	[Time to open cont.] 接触器分断延时		
	逻辑地址：	13102 = 16#332E	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2065/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB4/03	单位：	0.01 s
	DeviceNet 路径：	A2/01/67	出厂设置：	10
			调整范围：	0 至 500
	电机停车后输出接触器开路命令的延时。			

[POSITIONING BY SENSORS] 传感器定位 (LPO-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">SAF</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Stop FW limit sw.] 正转停止限位</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>12501 = 16#30D5
205F/2
5FBD/35
9F/01/66</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
仅在 I/O 配置文件中：
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
正向停车，在所定义位或输入的上升沿 (从 0 变为 1) 控制。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">SAr</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Stop RV limit sw.] 反转停止限位</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>12502 = 16#30D6
205F/3
5FBD/36
9F/01/67</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
仅在 I/O 配置文件中：
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
反向停车，在所定义位或输入的上升沿 (从 0 变为 1) 控制。</td></tr>
</table>

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">dAF</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Slowdown forward] 正转减速限位开关</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>12503 = 16#30D7
205F/4
5FBD/37
9F/01/68</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
仅在 I/O 配置文件中：
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
正向减速，在所定义位或输入的上升沿 (从 0 变为 1) 控制。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">dAr</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Slowdown reverse] 反转减速限位开关</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>12504 = 16#30D8
205F/5
5FBD/38
9F/01/69</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
仅在 I/O 配置文件中：
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
反向减速，在所定义位或输入的上升沿 (从 0 变为 1) 控制。</td></tr>
<tr><td rowspan="3">CLS</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Disable limit sw.] 限位开关无效</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>12507 = 16#30DB
205F/8
5FBD/3B
9F/01/6C</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
限位开关的动作在所定义位或输入的上升沿 (从 0 变为 1) 被禁用。</td></tr>
</table>

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">PAS</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Stop type] 停车类型</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>12506 = 16#30DA</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>205F/7</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/3A</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9F/01/6B</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [Ramp stop] (rMP)：按照斜坡停车
1 = [Fast stop] (FSt)：快速停车 (斜坡经 [Ramp divider] (dCF) 缩减，见 “dCF”， 206 页)
2 = [Freewheel] (YES)：自由停车</td></tr>
<tr><td rowspan="6">dSF</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Deceleration type] 限位减速自适应</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>12505 = 16#30D9</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>205F/6</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/39</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9F/01/6A</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [standard] (Std)：使用 [Deceleration] (dEC) 或 [Deceleration 2] (dE2) 斜坡 (具体取决于哪一个被启用)
1 = [Optimized] (OPt)：斜坡时间</td></tr>
</table>

[PARAM. SET SWITCHING] 参数组切换 (MLP-)

代码	说明			
CHA1	终端显示：	[2 Parameter sets] 参数设置选择 1		
	逻辑地址：	12902 = 16#3266	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2063/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/54	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A1/01/67		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) ： 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) ： 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) ： 239 = [C415] (C415) 见："逻辑输入和控制位的定义条件"， 192 页。 2 个参数组的切换			
CHA2	终端显示：	[3 Parameter sets] 参数设置选择 2		
	逻辑地址：	12903 = 16#3267	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2063/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/55	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A1/01/68		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) ： 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) ： 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) ： 239 = [C415] (C415) 见："逻辑输入和控制位的定义条件"， 192 页。 3 个参数组的切换			

[MULTIMOTORS/CONFIG.] 多电机选择 (MMC-)

代码	说明			
CHM	终端显示：	[Multimotors] 多电机设置		
	逻辑地址：	8025 = 16#1F59	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2032/1A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/9E	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	89/01/1A		
	0 = [No] (nO)：可实现多配置 1 = [Yes] (YES)：可实现多电机			
CnF1	终端显示：	[2 Configurations] 2 套设置		
	逻辑地址：	8021 = 16#1F55	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2032/16	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/9C	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	89/01/16		
	0 = [No] (nO)：无切换 129 = [LI1] (LI1) : 134 = [LI6] (LI6) 135 = [LI7] (LI7)：在已插入 VW3A3201 逻辑 I/O 卡的情况下 : 138 = [LI10] (LI10)：在已插入 VW3A3201 逻辑 I/O 卡的情况下 139 = [LI11] (LI11)：在已插入 VW3A3201 扩展 I/O 卡的情况下 : 142 = [LI14] (LI14)：在已插入 VW3A3201 扩展 I/O 卡的情况下 187 = [C111] (C111)：使用集成式 Modbus : 191 = [C115] (C115)：使用集成式 Modbus 203 = [C211] (C211)：使用集成式 CANopen : 207 = [C215] (C215)：使用集成式 CANopen 219 = [C311] (C311)：使用通信卡 : 223 = [C315] (C315)：使用通信卡 235 = [C411] (C411)：使用通信卡 Controller Inside (内置控制器) 卡 : 239 = [C415] (C415)：使用通信卡 Controller Inside (内置控制器) 卡 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 2 电机或 2 配置的切换			

代码	说明			
CnF2	终端显示：	[3 Configurations] 3 套设置		
	逻辑地址：	8022 = 16#1F56	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2032/17	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/9D	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	89/01/17		
	0 = [No] (nO)：无切换 129 = [LI1] (LI1) : 134 = [LI6] (LI6) 135 = [LI7] (LI7)：在已插入 VW3A3201 逻辑 I/O 卡的情况下 : 138 = [LI10] (LI10)：在已插入 VW3A3201 逻辑 I/O 卡的情况下 139 = [LI11] (LI11)：在已插入 VW3A3201 扩展 I/O 卡的情况下 : 142 = [LI14] (LI14)：在已插入 VW3A3201 扩展 I/O 卡的情况下 187 = [C111] (C111)：使用集成式 Modbus : 191 = [C115] (C115)：使用集成式 Modbus 203 = [C211] (C211)：使用集成式 CANopen : 207 = [C215] (C215)：使用集成式 CANopen 219 = [C311] (C311)：使用通信卡 : 223 = [C315] (C315)：使用通信卡 235 = [C411] (C411)：使用通信卡 Controller Inside (内置控制器) 卡 : 239 = [C415] (C415)：使用通信卡 Controller Inside (内置控制器) 卡 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 2 电机或 2 配置的切换			

[AUTO TUNING BY LI] 逻辑输入控制自整定 (tnL-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">tUL</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Auto-tune assign.] 自整定分配</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>9610 = 16#258A</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2042/B</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/EF</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>91/01/0B</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
当所定义的输入或位变为 1 时，进行自动调整。</td></tr>
</table>

[TRAVERSE CONTROL] 摆频控制 (tr0-)

代码	说明			
trC	终端显示：	[Yarn control] 摆频控制分配		
	逻辑地址：	12201 = 16#2FA9	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	205C/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/24	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9E/01/02		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 当所定义的输入或位变为 1 时，“traverse control” (摆频控制) 循环开始，当它变为 0 时停止。			
trH	终端显示：	[Traverse high] 摆频上限频率		
	逻辑地址：	12202 = 16#2FAA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205C/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/7F	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9E/01/03	出厂设置：	40
			调整范围：	0 至 100
trL	终端显示：	[Traverse Low] 摆频下限频率		
	逻辑地址：	12203 = 16#2FAB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205C/4	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/80	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9E/01/04	出厂设置：	40
			调整范围：	0 至 100
qSH	终端显示：	[Quick step High] 上限突跳频率		
	逻辑地址：	12204 = 16#2FAC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205C/5	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/81	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9E/01/05	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 trH
qSL	终端显示：	[Quick step Low] 下限突跳频率		
	逻辑地址：	12205 = 16#2FAD	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205C/6	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/82	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9E/01/06	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 trL

代码	说明			
tUP	终端显示：	[Traverse ctrl. accel.] 摆频控制加速时间		
	逻辑地址：	12206 = 16#2FAE	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205C/7	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/83	单位：	0.1 s
	DeviceNet 路径：	9E/01/07	出厂设置：	40
			调整范围：	1 至 9999
tdn	终端显示：	[Traverse ctrl. decel] 摆频控制减速时间		
	逻辑地址：	12207 = 16#2FAF	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205C/8	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/84	单位：	0.1 s
	DeviceNet 路径：	9E/01/08	出厂设置：	40
			调整范围：	1 至 9999
tbO	终端显示：	[Reel time] 卷绕时间		
	逻辑地址：	12208 = 16#2FAB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205C/9	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/85	单位：	1 min
	DeviceNet 路径：	9E/01/09	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999
	卷绕执行时间			
EbO	终端显示：	[End reel] 卷绕结束		
	逻辑地址：	12213 = 16#2FB5	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	205C/E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/27	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9E/01/0E		
	0 = [No] (nO)：功能未定义 (在此情况下，不可以访问任何功能参数) 129 = [LO1] (LO1)：逻辑输出 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则可选择 LO1 至 LO2 或 LO4) 130 = [LO2] (LO2) 131 = [LO3] (LO3) 132 = [LO4] (LO4) 146 = [R2] (r2)：继电器 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则 R2 的选择将扩展至 R3 或 R4) 147 = [R3] (r3) 148 = [R4] (r4) 当摆频控制运行时间达到 [Reel time] (tbO) 时，所定义的输出或继电器变为状态 1。			

代码	说明			
SnC	终端显示：	[Counter wobble] 反相摆频同步		
	逻辑地址：	12212 = 16#2FB4	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	205C/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/26	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9E/01/0D		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 177 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。			
tSY	终端显示：	[Sync. wobble] 反相摆频同步输出		
	逻辑地址：	12214 = 16#2FB6	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	205C/F	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/28	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	9E/01/0F		
	0 = [No] (nO)：功能未定义 (在此情况下，不可以访问任何功能参数) 129 = [LO1] (LO1)：逻辑输出 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则可选择 LO1 至 LO2 或 LO4) 130 = [LO2] (LO2) 131 = [LO3] (LO3) 132 = [LO4] (LO4) 146 = [R2] (r2)：继电器 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则 R2 的选择将扩展至 R3 或 R4) 147 = [R3] (r3) 148 = [R4] (r4) 当摆频控制运行时间达到 [Reel time] (tbO) 时，所定义的输出或继电器变为状态 1。			
dtF	终端显示：	[Decrease ref. speed] 摆频基频减小量		
	逻辑地址：	12211 = 16#2FB3	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	205C/C	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/86	单位：	0.1 Hz
	DeviceNet 路径：	9E/01/0C	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 10,000
	在摆频控制周期内减小基本给定值。			

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">rtr</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Init. traverse ctrl] 摆频控制复位</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>12210 = 16#2FB2</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>205C/B</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/25</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>9E/01/0B</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
177 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
当所定义的输入或位的状态变为 1 时，摆频控制运行时间与 [Decrease ref. speed] (dtF) 一起被复位为零。</td></tr>
</table>

[EVACUATION] 撤离 (rFt-)

此功能仅在 ATV71●●●N4 变频器 (380/480 V) 上可用。

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">rFt</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Evacuation assign.] 撤离功能分配</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>13831 = 16#3607</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>206C/20</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/76</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>A6/01/20</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：未定义
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14) ：对逻辑输入的定义
如果变频器固定，则当所定义的输入为 1 时，启动撤离操作。
变频器一停车，当所定义的输入为 0 时，即启动撤离操作。</td></tr>
<tr><td rowspan="7">rSU</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Evacuation Input V.] 撤离电压</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>13832 = 16#3608</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>206C/21</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBD/77</td><td>单位：</td><td>1 V</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>A6/01/21</td><td>出厂设置：</td><td>220</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>220 至 320</td></tr>
<tr><td colspan="4">应急电源的最低允许交流电压值</td></tr>
<tr><td rowspan="7">rSP</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Evacuation freq.] 撤离频率</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>13833 = 16#3609</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>206C/22</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB4/04</td><td>单位：</td><td>0.1 Hz</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>A6/01/22</td><td>出厂设置：</td><td>50</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>取决于 LsP、FrS、rSU 和 UnS 参数。</td></tr>
<tr><td colspan="4">“evacuation” (撤离) 模式频率给定值</td></tr>
</table>

[DC BUS SUPPLY] 直流母线供电 (dCO-)

此功能仅在 ≥ 18.5 kW 的 ATV71●●●M3 变频器和 > 18.5 kW 的 ATV71●●●N4 drives 变频器上可用。

代码	说明			
dCO	终端显示：	[Precharge cont. ass.]		
	逻辑地址：	13841 = 16#3611	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	206C/2A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/78	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A6/01/2A		
	逻辑输出或控制继电器 0 = [No] (nO)：功能未定义 129 = [LO1] (LO1)：逻辑输出 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则可选择 LO1 至 LO2 或 LO4) 130 = [LO2] (LO2) 131 = [LO3] (LO3) 132 = [LO4] (LO4) 146 = [R2] (r2)：继电器 (如果插入了一到两块 I/O 卡，则 R2 的选择将扩展至 R3 或 R4) 147 = [R3] (r3) 148 = [R4] (r4)			

[PTC MANAGEMENT] PTC 探头管理 (PtC-)

代码	说明			
PtCL	终端显示：	[[LI6 = PTC probe] LI6 = PTC 探头		
	逻辑地址：	13203 = 16#3396	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2066/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBF/CD	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A3/01/04		
	0 = [No] 不管理 (nO)：未使用 1 = [Always] 一直 (AS)：持续监测 "PTC probe" (PTC 传感器) 故障，即使未连接电源 (只要控制部分一直连接在电源上即可)。 2 = [Power ON] 变频器上电时 (rdS)：在变频器电源已连接时，监测 "PTC probe" (PTC 传感器) 故障。 3 = [Motor ON] 电机运行时 (rS)：在电机电源已连接时，监测 "PTC probe" (PTC 传感器) 故障。			
PtC1	终端显示：	[PTC1 probe] PTC1 探头		
	逻辑地址：	13201 = 16#3391	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2066/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBF/CB	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A3/01/02		
	0 = [No] 不管理 (nO)：未使用 1 = [Always] 一直 (AS)：持续监测 "PTC probe" (PTC 传感器) 故障，即使未连接电源 (只要控制部分一直连接在电源上即可)。 2 = [Power ON] 变频器上电时 (rdS)：在变频器电源已连接时，监测 "PTC probe" (PTC 传感器) 故障。 3 = [Motor ON] 电机运行时：在电机电源已连接时，监测 "PTC probe" (PTC 传感器) 故障。			
PtC2	终端显示：	[PTC2 probe] PTC2 探头		
	逻辑地址：	13202 = 16#3392	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2066/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBF/CC	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A3/01/03		
	0 = [No] 不管理 (nO)：未使用 1 = [Always] 一直 (AS)：持续监测 "PTC probe" (PTC 传感器) 故障，即使未连接电源 (只要控制部分一直连接在电源上即可)。 2 = [Power ON] 变频器上电时 (rdS)：在变频器电源已连接时，监测 "PTC probe" (PTC 传感器) 故障。 3 = [Motor ON] 电机运行时 (rS)：在电机电源已连接时，监测 "PTC probe" (PTC 传感器) 故障。			

[FAULT RESET] 故障复位 (rSt-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">rSF</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[[Fault reset] 故障复位</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7124 = 16#1BD4</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2029/19</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/97</td><td>出厂设置：</td><td>根据 CFG 和 tCC 确定 (1)</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>84/01/7D</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：功能无效
129 = [LI1] (LI1) 至 [LI6] (LI6)
135 = [LI7] (LI7) 至 LI10] (LI10)，在已插入 VW3A3201 I/O 卡的情况下
139 = [LI11] (LI11) 至 [LI14] (LI14)：在已插入 VW3A3201 扩展 I/O 卡的情况下
160 = [CD00] (Cd00) 至 [CD10] (Cd10)：在 [I/O profile](IO) 中
171 = [CD11] (Cd11) 至 [CD15] (Cd15)：与配置无关
177 = [C101] (C101) 至 [C115] (C115)：在 [I/O profile](IO) 中使用集成式 Modbus
193 = [C201] (C201) 至 [C215] (C215)：在 [I/O profile](IO) 中使用集成式 CANopen
209 = [C301] (C301) 至 [C315] (C315)：在 [I/O profile](IO) 中使用通信卡
225 = [C401] (C401) 至 [C415] (C415)：在 [I/O profile](IO) 中使用 Controller Inside(内置控制器) 卡</td></tr>
</table>

(1) 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 页的 “CFG” 和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 1：
如果 tCC = 0：出厂设置 = [LI6] (LI6)
如果 tCC = 1：出厂设置 = 0
如果 CFG = 2:
如果 tCC = 0：出厂设置 = [LI3] (LI3)
如果 tCC = 1：出厂设置 = [LI4] (LI4)
如果 CFG = 3, 5 或 6：
如果 tCC = 0：出厂设置 = [LI4] (LI4)
如果 tCC = 1：出厂设置 = [LI5] (LI5)
否则，出厂设置 = 0

[AUTOMATIC RESTART] 自动重起动 (Atr-)

代码	说明			
Atr	终端显示：	[Automatic restart] 自动重起动		
	逻辑地址：	7122 = 16#1BD2	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2029/17	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/C9	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	84/01/7B		
	0 = [No] (nO) 功能无效 1 = [YES] (YES)：自动重启动			
tAr	终端显示：	[Max. restart time] 最大起动时间段		
	逻辑地址：	7123 = 16#1BD3	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2029/18	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/96	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	84/01/7C		
	0 = [5 minutes] (5)：5 分 1 = [10 minutes] (10)：10 分 2 = [30 minutes] (30)：30 分 3 = [1 h] (1 hour)：1 小时 4 = [2 hours] (2h)：2 小时 5 = [3 hours] (3h)：3 小时 6 = [Unlimited]：无限制			

[CATCH ON THE FLY] 飞车起动 (FLr-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">FLr</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Catch on the fly] 飞车重起动</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>3110 = 16#C26
2001/B
5FB3/7A
70/01/6F</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO) 功能无效
1 = [YES] (YES)：功能有效</td></tr>
<tr><td rowspan="3">UCb</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Sensitivity]</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>3111 = 16#C27
2001/C
5FBF/06
70/01/70</td><td>类型：
读 / 写：
单位：
出厂设置：
调整范围：</td><td>UINT
R/W
0.11%
120
4 至 150</td></tr>
<tr><td colspan="4">在零速度附近调整动态捕获灵敏度。
此参数在从 55 kW (75 HP) 以上的 ATV71●●●M3X 和 90 kW (120 HP) 以上的 ATV71●●●N4 上可用。</td></tr>
</table>

[MOTOR THERMAL PROT.] 电机热保护 (tHt-)

代码	说明			
tHt	终端显示：	[Motor protect. type] 热保护类型		
	逻辑地址：	9612 = 16#258C	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2042/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D9	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	91/01/0D		
	0 = [No active] (nO)：无保护 1 = [Self cooled] (ACL)：适用于自冷式电机 2 = [Force-cool] (FCL)：适用于强制冷却式电机			
ttd	终端显示：	[Motor therm. level] 电机热阀值		
	逻辑地址：	11002 = 16#2AFA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2050/3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E4	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	98/01/03	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 118
	电机热报警的脱扣阈值 (逻辑输出或继电器)			
ttd2	终端显示：	[Motor2 therm. level] 电机热阀值 2		
	逻辑地址：	11006 = 16#2AFE	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2050/7	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/4C	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	98/01/07	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 118
	电机热报警的脱扣阈值 (逻辑输出或继电器)			
ttd3	终端显示：	[Motor3 therm. level] 电机热阀值 3		
	逻辑地址：	11007 = 16#2AFF	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2050/8	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/4D	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	98/01/08	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 118
	电机热报警的脱扣阈值 (逻辑输出或继电器)			

代码	说明			
OLL	终端显示：	[Overload fault mgt] 电机过载故障管理		
	逻辑地址：	7009 = 16#1B61	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2028/A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/8D	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	84/01/0A		
	0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略 1 = [Freewheel] (YES)：自由停车 2 = [Per STT] (Stt)：根据 [Type of stop] (Stt) 的配置停车，见 “Stt”， 205 页。 4 = [fallback spd] (LFF)：变为后退运行速度，只要故障持续存在且运行命令未被清除，即保持此速度。 5 = [Spd maint.] (rLS)：只要故障持续存在且运行命令未被清除，变频器即保持故障出现时的速度。 6 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车 7 = [Fast stop] (FSt)：快速停车 8 = [DC injection] (dCI)：直流注入停车			

[OUTPUT PHASE LOSS] (OPL-)

代码	说明			
OPL	终端显示：	[Output Phase Loss] 电机缺相		
	逻辑地址：	9611 = 16#258B	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2042/C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/D8	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	91/01/0C		
	0 = [No] (nO)：功能无效 1 = [Yes] (YES)：以自由停车的 OPF 故障脱扣 2 = [Output cut] (OAC)：不触发故障，但会对输出电压进行管理，以避免在与电机重新建立连接和进行动态捕获时出现过流 (即使未配置此功能)。			
Odt	终端显示：	[OutPh time detect] 输出缺相演示		
	逻辑地址：	7081 = 16#1BA9	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2028/52	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/08	单位：	0.11 s
	DeviceNet 路径：	84/01/52	出厂设置：	5
			调整范围：	5 至 100
	用于计入 [Output Phase Loss] (OPL) 故障的延时。			

[INPUT PHASE LOSS] 输入电压缺相 (IPL-)

代码	说明			
IPL	终端显示：	[Input phase loss] 输入缺相		
	逻辑地址：	7002 = 16#1B5A	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2028/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/BE	出厂设置：	根据变频器额定值确定 (1)
	DeviceNet 路径：	84/01/03		
	0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略，当变频器由单相电源或直流母线供电时使用 1 = [Freewheel] (YES)：故障，采用自由停车			

(1) 对于 ATV71H037M3 至 HU75M3， 0 = [Ignore] (nO) ，对其他型号， 1 = [Freewheel] (YES)

[DRIVE OVERHEAT] 变频器过热 (OHL-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">OHL</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Overtemp fault mgt] 变频器过热管理</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>7008 = 16#1B60
2028/9
5FBC/8C
84/01/09</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
1</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略
1 = [Freewheel] (YES)：自由停车
2 = [Per STT] (Stt)：根据 [Type of stop] (Stt) 的配置停车，见 “Stt”， 205 页。
4 = [fallback spd] (LFF)：变为低效运行速度，只要故障持续存在且运行命令未被清除，即保持此速度。
5 = [Spd maint.] (rLS)：只要故障持续存在且运行命令未被清除，变频器即保持故障出现时的速度。
6 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车
7 = [Fast stop] (FSt)：快速停车
8 = [DC injection] (dCI)：直流注入停车</td></tr>
<tr><td rowspan="3">tHA</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Drv therm. state al] 变频器过热报警阀</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>11009 = 16#2B01
2050/A
5FBF/4E
98/01/0A</td><td>类型：
读 / 写：
单位：
出厂设置：
调整范围：</td><td>UINT
R/W
1%
100
0 至 118</td></tr>
<tr><td colspan="4">变频器热报警的脱扣阈值 (逻辑输出或继电器)</td></tr>
</table>

[THERMAL ALARM STOP] 过热报警管理 (SAt-)

代码	说明			
SAt	终端显示：	[Thermal alarm stop] 热保护停车推迟		
	逻辑地址：	11021 = 16#2B0D	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2050/16	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E7	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	98/01/16		
	0 = [No] (nO)：功能无效 (在此情况下，以下参数不可访问) 1 = [Yes] (YES)：在变频器或电机热报警时自由停车			
tHA	终端显示：	[Drv therm. state al] 变频器过热报警阀		
	逻辑地址：	11009 = 16#2B01	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2050/A	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/4E	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	98/01/0A	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 118
	变频器脱扣延时停车的热状态阈值			
ttd	终端显示：	[Motor therm. level]		
	逻辑地址：	11002 = 16#2AFA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2050 / 3	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/E4	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	98/01/03	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 118
	电机脱扣延时停车的热状态阈值			
ttd2	终端显示：	[Motor2 therm. level] 电机热阀值 2		
	逻辑地址：	11006 = 16#2AFE	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2050/7	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/4C	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	98/01/07	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 118
	电机 2 脱扣延时停车的热状态阈值			
ttd3	终端显示：	[Motor3 therm. level] 电机热阀值 3		
	逻辑地址：	11007 = 16#2AFF	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2050/8	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/4D	单位：	1%
	DeviceNet 路径：	98/01/08	出厂设置：	100
			调整范围：	0 至 118
	电机 3 脱扣延时停车的热状态阈值			

[EXTERNAL FAULT] 外部故障 (EtF-)

代码	说明			
EtF	终端显示：	[External fault ass.] 外部故障分配		
	逻辑地址：	7131 = 16#1BDB	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2029/20	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/99	出厂设置：	根据 CFG 和 tCC 确定 [1]
	DeviceNet 路径：	84/01/84		
	0 = [No] (nO)：未定义 129 = [LI1] (LI1) : 142 = [LI14] (LI14) 160 = [CD00] (Cd00) : 175 = [CD15] (Cd15) 170 = [C101] (C101) : 239 = [C415] (C415) 见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。 如果所定义的输入或位为 0，则没有外部故障。 如果所定义的输入或位为 1，则有外部故障。			
EPL	终端显示：	[External fault mgt] 外部故障管理		
	逻辑地址：	7006 = 16#1B5E	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2028/7	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/C2	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	84/01/07		
	0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略 1 = [Freewheel] (YES)：自由停车 2 = [Per STT] (Stt)：根据 [Type of stop] (Stt) 的配置停车，见 “Stt”， 205 页。 4 = [fallback spd] (LFF)：变为低效运行速度，只要故障持续存在且运行命令未被清除，即保持此速度。 5 = [Spd maint.] (rLS)：只要故障持续存在且运行命令未被清除，变频器即保持故障出现时的速度。 6 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车 7 = [Fast stop] (FSt)：快速停车 8 = [DC injection] (dCI)：直流注入停车			

[1] 根据 CFG 和 tCC 确定，见 144 页的 “CFG” 和 166 页的 “tCC”。
如果 CFG = 2 且 tCC = 0：出厂设置 = [LI4] (LI4)
如果 CFG = 2 且 tCC = 1：出厂设置 = [LI5] (LI5)
否则，出厂设置 = 0

[UNDERVOLTAGE MGT] 欠压管理 (USb-)

代码	说明			
USb	终端显示：	**[UnderV. fault mgt] 欠压管理**		
	逻辑地址：	13803 =16#35EB	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	206C/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/72	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A6/01/04		
	0 = **[Flt&R1open]** (0)：故障且故障继电器开路。 1 = **[Flt&R1close]** (1)：故障且故障继电器闭合。 2 = **[Alarm]** (2)：报警且故障继电器保持闭合。该报警可能被定义至一个逻辑输出或继电器。			
UrES	终端显示：	**[Evacuation Input V.] 电网电压**		
	逻辑地址：	13801 =16#35E9	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	206C/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/70	出厂设置：	根据变频器额定值确定
	DeviceNet 路径：	A6/01/02		
	线电源的额定电压，单位为 V。 20 = **[200]** (200): 200 V 22 = **[220]** (220): 220 V 24 = **[240]** (240): 240 V 26 = **[260]** (260): 260 V 38 = **[380]** (380): 380 V 40 = **[400]** (400): 400 V 44 = **[440]** (440): 440 V 46 = **[460]** (460): 460 V 48 = **[480]** (480): 480 V			
USL	终端显示：	**[Undervoltage level] 欠压故障电压**		
	逻辑地址：	13802 =16#35EA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206C/3	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/71	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	A6/01/03		
	欠压脱扣电平设置，单位为 V。调整范围和出厂设置由变频器额定值和 **[Evacuation Input V.]** (UrES) 的值决定。			
USt	终端显示：	**[Undervolt. time out] 欠压故障延时**		
	逻辑地址：	13804 =16#35EC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206C/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/73	单位：	0.11 s
	DeviceNet 路径：	A6/01/05	出厂设置：	2
			调整范围：	2 至 9999
	用于计入欠压故障的延时			

代码	说明			
StP	终端显示：	[UnderV. prevention] 欠压保护设置		
	逻辑地址：	7004 =16#1B5C	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2028/5	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/C0	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	84/01/05		
	0 = [No] (nO)：无操作。 1 = [DC Maintain] (MMS)：此停车模式使用惯量来尽可能长时间地保持直流母线电压。 2 = [Ramp stop] (rMP)：在一段可调斜坡 [Max stop time] (StM) 后停车 4 = [Lock-out] (LnF)：无故障锁定 (自由停车)			
tSM	终端显示：	[UnderV. restart tm] 欠压重起动延时		
	逻辑地址：	13813 =16#35F5	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206C/E	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/CF	单位：	0.11 s
	DeviceNet 路径：	A6/01/0E	出厂设置：	10
			调整范围：	10 至 9999
	电压恢复正常后，对于 [UnderV. prevention] (StP) = [Ramp stop] (rMP) 完整停车之后允许重启动前的延时。			
UPL	终端显示：	[Prevention level] 欠压保护电压		
	逻辑地址：	13811 =16#35F3	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206C/C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/74	单位：	1 V
	DeviceNet 路径：	A6/01/0C		
	欠压故障阻止电平设置，单位为 V。调整范围和出厂设置由变频器额定值和 [Evacuation Input V.] (UrES) 的值决定。			
StM	终端显示：	[Max stop time] 最大停车时间		
	逻辑地址：	13814 =16#35EC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206C/F	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/D0	单位：	0.101 s
	DeviceNet 路径：	A6/01/0F	出厂设置：	100
			调整范围：	1 至 6000
	[UnderV. prevention] (StP) = [Ramp stop] (rMP) 时的斜坡时间。			
tbS	终端显示：	[DC bus maintain tm] 母线电压维持时间		
	逻辑地址：	13812 =16#35F4	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206C/D	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/CE	单位：	1 s
	DeviceNet 路径：	A6/01/0D	出厂设置：	9999
			调整范围：	1 至 9999
	当 [UnderV. prevention] (StP) = [DC Maintain] (MMS) 时的直流母线保持时间。			

[IGBT TESTS] IGBT 测试 (tIt-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">Strt</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[IGBT test] IGBT 测试</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>3112 =16#C28</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2001/D</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/0D</td><td>出厂设置：</td><td>0</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>70/01/71</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：无测试
1 = [YES] (YES)：在上电及运行命令每次发送时对各 IGBT 进行测试。</td></tr>
</table>

[4-20mA LOSS] 4-20mA 信号损失 (LFL-)

代码	说明			
LFL2	终端显示：	[AI2 4-20mA loss]		
	逻辑地址：	7003 =16#1B5B	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2028/4	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/BF	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	84/01/04		
	0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略。当 [AI2 min. value] (CrL2) (见 “CrL2”， 170 页) 不超过 3 mA 时，此配置是唯一可以使用的配置。 1 = [Freewheel] (YES)：自由停车 2 = [Per STT] (Stt)：根据 [Type of stop] (Stt) 的配置停车，见 “Stt”， 205 页。 4 = [fallback spd] (LFF)：变为低效运行速度，只要故障持续存在且运行命令未被清除，即保持此速度。 5 = [Spd maint.] (rLS)：只要故障持续存在且运行命令未被清除，变频器即保持故障出现时的速度。 6 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车 7 = [Fast stop] (FSt)：快速停车 8 = [DC injection] (dCI)：直流注入停车			
LFL3	终端显示：	[AI3 4-20mA loss] 4-20mA 信号损失 AI3		
	逻辑地址：	7013 =16#1B65	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2028/E	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/C3	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	84/01/0E		
	0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略。当 [AI3 min. value] (CrL3) (见 “CrL3”， 172 页) 不超过 3 mA 时，此配置是唯一可以使用的配置。 1 = [Freewheel] (YES)：自由停车 2 = [Per STT] (Stt)：根据 [Type of stop] (Stt) 的配置停车，见 “Stt”， 205 页。 4 = [fallback spd] (LFF)：变为低效运行速度，只要故障持续存在且运行命令未被清除，即保持此速度。 5 = [Spd maint.] (rLS)：只要故障持续存在且运行命令未被清除，变频器即保持故障出现时的速度。 6 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车 7 = [Fast stop] (FSt)：快速停车 8 = [DC injection] (dCI)：直流注入停车			
LFL4	终端显示：	[AI4 4-20mA loss] 4-20mA 信号损失 AI4		
	逻辑地址：	7014 =16#1B66	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2028/F	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/C4	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	84/01/0F		
	0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略。当 [AI4 min. value] (CrL4) (见 “CrL4”， 174 页) 不超过 3 mA 时，此配置是唯一可以使用的配置。 1 = [Freewheel] (YES)：自由停车 2 = [Per STT] (Stt)：根据 [Type of stop] (Stt) 的配置停车，见 “Stt”， 205 页。 4 = [fallback spd] (LFF)：变为低效运行速度，只要故障持续存在且运行命令未被清除，即保持此速度。 5 = [Spd maint.] (rLS)：只要故障持续存在且运行命令未被清除，变频器即保持故障出现时的速度。 6 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车 7 = [Fast stop] (FSt)：快速停车 8 = [DC injection] (dCI)：直流注入停车			

[FAULT INHIBITION] 故障禁止 (InH-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">Inh</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Fault inhibit assign.] 故障禁止分配</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>7125 =16#1BD5
2029/1A
5FBC/98
84/01/7E</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [No] (nO)：功能无效
129 = [LI1] (LI1)
:
142 = [LI14] (LI14)
160 = [CD00] (Cd00)
:
175 = [CD15] (Cd15)
170 = [C101] (C101)
:
239 = [C415] (C415)
见：“逻辑输入和控制位的定义条件”， 192 页。
如果所定义的输入或位为 0，则故障监测有效。如果所定义的输入或位为 1，则故障监测功能无效。
在所定义的输入或位的上升沿 (从 0 变为 1)，有效的故障被复位。</td></tr>
</table>

[COM. FAULT MANAGEMENT] 通信故障管理 (CLL-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="6">CLL</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Network fault mgt] 网络通信故障管理</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7015 =16#1B67</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2028/10</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/93</td><td>出厂设置：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>84/01/10</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略。
1 = [Freewheel] (YES)：自由停车
2 = [Per STT] (Stt)：根据 [Type of stop] (Stt) 的配置停车，见 “Stt”， 205 页。
4 = [fallback spd] (LFF)：切换至低效运行速度，只要故障持续存在且运行命令未被清除，即保持此速度。
5 = [Spd maint.] (rLS)：只要故障持续存在且运行命令未被清除，变频器即保持故障出现时的速度。
6 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车
7 = [Fast stop] (FSt)：快速停车
8 = [DC injection] (dCI)：直流注入停车</td></tr>
<tr><td rowspan="6">COL</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[CANopen fault mgt] CANopen 错误管理</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7011 =16#1B63</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2028/C</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/8F</td><td>出厂设置：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>84/01/0C</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略。
1 = [Freewheel] (YES)：自由停车
2 = [Per STT] (Stt)：根据 [Type of stop] (Stt) 的配置停车，见 “Stt”， 205 页。
4 = [fallback spd] (LFF)：变为低效运行速度，只要故障持续存在且运行命令未被清除，即保持此速度。
5 = [Spd maint.] (rLS)：只要故障持续存在且运行命令未被清除，变频器即保持故障出现时的速度。
6 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车
7 = [Fast stop] (FSt)：快速停车
8 = [DC injection] (dCI)：直流注入停车</td></tr>
<tr><td rowspan="6">SLL</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Modbus fault mgt] Modbus 错误管理</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>7010 =16#1B62</td><td>类型：</td><td>WORD (列表)</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2028/B</td><td>读 / 写：</td><td>R/WS</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FBC/8E</td><td>出厂设置：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>84/01/0B</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略
1 = [Freewheel] (YES)：自由停车
2 = [Per STT] (Stt)：根据 [Type of stop] (Stt) 的配置停车，见 “Stt”， 205 页。
3 = [fallback spd] (LFF)：切换至低效运行速度，只要故障持续存在且运行命令未被清除，即保持此速度。
4 = [Spd maint.] (rLS)：只要故障持续存在且运行命令未被清除，变频器即保持故障出现时的速度。
5 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车
6 = [Fast stop] (FSt)：快速停车
8 = [DC injection] (dCI)：直流注入停车</td></tr>
</table>

[ENCODER FAULT] 编码器故障 (Sdd-)

代码	说明			
Sdd	终端显示：	[Load slip detection] 负载不跟随监测		
	逻辑地址：	7005 =16#1B5D	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2028/6	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/C1	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	84/01/06		
	0 = [No] (nO)：不监测故障。只有报警可被定义至一个逻辑输出或继电器。 1 = [Yes] (YES)：监测故障。			
ECC	终端显示：	[Encoder coupling] 编码器连接		
	逻辑地址：	5607 =16#15E7	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	201A/8	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/74	出厂设置：	0 (1)
	DeviceNet 路径：	7D/01/08		
	0 = [No] (nO)：不监测故障。只有报警可被定义至一个逻辑输出或继电器。 1 = [Yes] (YES)：监测故障。			
ECt	终端显示：	[Encoder check time] 编码器检查时间		
	逻辑地址：	5609 =16#15E9	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	201A/A	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBF/07	单位：	0.11 s
	DeviceNet 路径：	7D/01/0A	出厂设置：	20
			调整范围：	20 至 100
	编码器故障滤波时间			

(1) 如果已配置抱闸逻辑控制功能，则出厂设置会变为 [Yes] (YES)。仅当 [Load slip detection] (Sdd) = [Yes] (YES) (见下)、 [Motor control type] (Ctt) = [FVC] (FUC) (见 “Ctt”， 150 页) 且 [Brake assignment] (bLC) 不是 [No] (nO) (见 “bLC”， 221 页) 时，[Encoder coupling] (ECC) = [Yes] (YES) 才可能。

[TORQUE OR I LIM. DETECT.] 转矩 / 电流限幅检测 (tld-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="3">SSb</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Trq/I limit. stop] 转矩 / 电流超限管理</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>9240 =16#2418
203E/29
5FBC/BE
8F/01/29</td><td>类型：
读 / 写：
出厂设置：</td><td>WORD (列表)
R/WS
0</td></tr>
<tr><td colspan="4">0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略。
1 = [Freewheel] (YES)：自由停车
2 = [Per STT] (Stt)：根据 [Type of stop] (Stt) 的配置停车，见 “Stt”， 205 页。
4 = [fallback spd] (LFF)：变为低效运行速度，只要故障持续存在且运行命令未被清除，即保持此速度。
5 = [Spd maint.] (rLS)：只要故障持续存在且运行命令未被清除，变频器即保持故障出现时的速度。
6 = [Ramp stop] (rMP)：斜坡停车
7 = [Fast stop] (FSt)：快速停车
8 = [DC injection] (dCI)：直流注入停车</td></tr>
<tr><td rowspan="3">StO</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Trq/I limit. time out] 转矩 / 电流超限延时</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：
CANopen 索引号：
INTERBUS 索引号：
DeviceNet 路径：</td><td>9241 =16#2419
203E/2A
5FBF/34
8F/01/2A</td><td>类型：
读 / 写：
单位：
出厂设置：
调整范围：</td><td>UINT
R/W
1 ms
1000
0 至 9999</td></tr>
<tr><td colspan="4">用于计入 SSF “Limitation” (限值) 故障的延时</td></tr>
</table>

[DB RES. PROTECTION] 直流制动电阻保护 (brP-)

代码	说明			
brO	终端显示：	[DB res. protection]		
	逻辑地址：	14111 =16#371F	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	206F/C	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/7C	出厂设置：	0
	DeviceNet 路径：	A7/01/70		
	0 = [No] (nO)：无制动电阻器保护 (从而防止访问其他功能参数) 1 = [Alarm] (ALrM)：报警可被定义至一个逻辑输出或继电器，见 “r1”， 179 页。 2 = [Fault] (FLt)：在变频器 (自由停车) 锁定条件下切换至故障 (bOF)。			
brP	终端显示：	[DB Resistor Power] 制动电阻功率		
	逻辑地址：	14112 =16#3720	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206F/D	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBD/7D	单位：	0.11 kW
	DeviceNet 路径：	A7/01/71	出厂设置：	1
			调整范围：	1 至 10,000
	所用电阻器的额定功率			
brU	终端显示：	[DB Resistor value] 制动电阻阻值		
	逻辑地址：	14113 =16#3721	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206F/E	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBD/7E	单位：	0.11 Ω
	DeviceNet 路径：	A7/01/72	出厂设置：	1
			调整范围：	1 至 2000
	制动电阻器的额定值，以欧姆为单位			

[AUTO-TUNING FAULT] 自整定故障 (tnF-)

代码	说明			
tnL	终端显示：	[Autotune fault mgt] 自整定故障设置		
	逻辑地址：	7012 =16#1B64	类型：	WORD (列表)
	CANopen 索引号：	2028/D	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBC/90	出厂设置：	1
	DeviceNet 路径：	84/01/0D		
	0 = [Ignore] (nO)：故障被忽略。 1 = [Freewheel] (YES)：自由停车			

[CARDS PAIRING] (PPI-)

代码	说明			
PPI	终端显示：	[Pairing password]		
	逻辑地址：	14001 = 16#36B1	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	206E/2	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FBD/7A	单位：	1
	DeviceNet 路径：	A7/01/02	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 9999

[FALLBACK SPEED] 回落速度 (LFF-)

代码	说明			
LFF	终端显示：	[Fallback speed] 回落速度		
	逻辑地址：	7080 =16#1BA8	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2028/51	读 / 写：	R/WS
	INTERBUS 索引号：	5FB3/C5	单位：	0.11 Hz
	DeviceNet 路径：	84/01/51	出厂设置：	0
			调整范围：	0 至 10,000
	选择回落运行速度			

[RAMP DIVIDER] 斜坡除数 (FSt-)

<table>
<tr><th>代码</th><th colspan="4">说明</th></tr>
<tr><td rowspan="7">dCF</td><td>终端显示：</td><td colspan="3">[Ramp divider] 斜坡除数</td></tr>
<tr><td>逻辑地址：</td><td>11230 = 16#2BDE</td><td>类型：</td><td>UINT</td></tr>
<tr><td>CANopen 索引号：</td><td>2052/1F</td><td>读 / 写：</td><td>R/W</td></tr>
<tr><td>INTERBUS 索引号：</td><td>5FB3/ED</td><td>单位：</td><td>1</td></tr>
<tr><td>DeviceNet 路径：</td><td>99/01/1F</td><td>出厂设置：</td><td>4</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td>调整范围：</td><td>0 至 10</td></tr>
<tr><td colspan="4">当发送了停车请求时，被启用的斜坡 (dEC 或 dE2) 会再除以此系数。</td></tr>
</table>

[DC INJECTION] 直流注入 (dCI-))

Code	Description			
IdC	终端显示：	[DC inject. level 1] 直流注入电流 1		
	逻辑地址：	11210 = 16#2BCA	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2052/B	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FB3/EC	单位：	0.11 A
	DeviceNet 路径：	99/01/0B	出厂设置：	0.164 In [1]
			调整范围：	0.11 In [1] 至 1.41 In [1]
	通过逻辑输入启动或作为停车模式选择的直流注入制动电流电平。			
tdI	终端显示：	[DC injection time 1] 直流注入时间 1		
	逻辑地址：	11213 = 16#2BCD	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2052/E	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/55	单位：	0.11 s
	DeviceNet 路径：	99/01/0E	出厂设置：	5
			调整范围：	1 至 300
	最大电流注入时间 [DC inject. level 1] (IdC)			
IdC2	终端显示：	[DC inject. level 2] 直流注入电流 2		
	逻辑地址：	11212 = 16#2BCC	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2052/D	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/54	单位：	0.11 A
	DeviceNet 路径：	99/01/0D	出厂设置：	0.5 In [1]
			调整范围：	0.1 In [1] 至 1.41 In [1]
	在时段 [DC injection time 1] (tdI) 过后，通过逻辑输入启动或作为停车模式选择的注入电流。			
tdC	终端显示：	[DC injection time 2] 直流注入时间 2		
	逻辑地址：	11211 = 16#2BCB	类型：	UINT
	CANopen 索引号：	2052/C	读 / 写：	R/W
	INTERBUS 索引号：	5FBF/53	单位：	0.11 s
	DeviceNet 路径：	99/01/0C	出厂设置：	5
			调整范围：	1 至 300
	最大电流注入时间 [DC inject. level 2] (IdC2)			

[1] In 对应于安装手册及变频器铭牌上标明的变频器额定电流。

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
AC2	[Acceleration 2] (第二加速时间)	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	203
AC2	[Acceleration 2] (第二加速时间)	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	217
ACC	[Acceleration] (加速度)	9001 = 16#2329	203C/2	5FBF/1E	8E/01/02	201
ACCd	ODVA acceleration time (ODVA 加速时间)	-	-	-	2A/01/12	143
AdC	[Auto DC injection] (自动直流注入)	10401 = 16#28A1	204A/2	5FB3/E2	95/01/02	208
AI1C	Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)	5242 = 16#147A	2016/2B	5FB9/33	7B/01/2B	96
AI1E	[AI1 Interm. point X] (AI1 中间点 X)	4462 = 16#116E	200E/3F	5FBC/48	77/01/3F	169
AI1F	[AI1 filter] (AI1 滤波器)	4452 = 16#1164	200E/35	5FBC/44	77/01/35	169
AI1r	Standardized image of analog input 1 (模拟输入 1 的标准化映像)	5232 = 16#1470	2016/21	5FB9/2F	7B/01/21	96
AI1S	[AI1 Interm. point Y] (AI1 中间点 Y)	4472 = 16#1178	200E/49	5FBC/4C	77/01/49	169
AI1t	[AI1 Type] (AI1 类型)	4402 = 16#1132	200E/3	5FBC/34	77/01/03	169
AI2C	Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)	5243 = 16#147B	2016/2C	5FB9/34	7B/01/2C	96
AI2E	[AI2 Interm. point X] (AI2 中间点 X)	4463 = 16#116F	200E/40	5FBC/49	77/01/40	171
AI2F	[AI2 filter] (AI2 滤波器)	4453 = 16#1165	200E/36	5FBC/45	77/01/36	170
AI2L	[AI2 range] (AI2 范围)	4483 = 16#1183	200E/54	5FBC/50	77/01/54	171
AI2r	Standardized image of analog input 2 (模拟输入 2 的标准化映像)	5233 = 16#1471	2016/22	5FB9/30	7B/01/22	96
AI2S	[AI2 Interm. point Y] (AI2 中间点 Y)	4473 = 16#1179	200E/4A	5FBC/4D	77/01/4A	171
AI2t	[AI2 Type] (AI2 类型)	4403 = 16#1133	200E/4	5FBC/35	77/01/04	170
AI3C	Physical image of analog input 3 (模拟输入 3 的物理映像)	5244 = 16#147C	2016/2D	5FB9/35	7B/01/2D	96
AI3E	[AI3 Interm. point X] (AI2 中间点 X)	4464 = 16#1170	200E/41	5FBC/4A	77/01/4A	173
AI3F	[AI3 filter] (AI3 滤波器)	4454 = 16#1166	200E/37	5FBC/46	77/01/37	172
AI3L	[AI3 range] (AI3 范围)	4484 = 16#1184	200E/55	5FBC/51	77/01/55	172
AI3r	Standardized image of analog input 3 (模拟输入 3 的标准化映像)	5234 = 16#1472	2016/23	5FB9/31	7B/01/23	96
AI3S	[AI3 Interm. point Y] (AI3 中间点 Y)	4474 = 16#117A	200E/4B	5FBC/4E	77/01/4A	173
AI3t	[AI3 Type] (AI3 类型)	4404 = 16#1134	200E/5	5FBC/36	77/01/05	172
AI4C	Physical image of analog input 4 (模拟输入 4 的物理映像)	5245 = 16#147D	2016/2E	5FB9/36	7B/01/2E	96
AI4E	[AI4 Interm. point X] (AI4 中间点 X)	4465 = 16#1171	200E/42	5FBC/4B	77/01/42	175
AI4F	[AI4 filter] (AI4 滤波器)	4455 = 16#1167	200E/38	5FBC/47	77/01/38	174
AI4L	[AI4 range] (AI4 范围)	4485 = 16#1185	200E/56	5FBC/52	77/01/56	175

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
AI4r	Standardized image of analog input 4 (模拟输入 4 的标准化映像)	5235 = 16#1473	2016/24	5FB9/32	7B/01/24	97
AI4S	[AI4 Interm. point Y] (AI4 中间点 Y)	4475 = 16#117B	200E/4C	5FBC/4F	77/01/4C	175
AI4t	[AI4 Type] (AI4 类型)	4405 = 16#1135	200E/6	5FBC/37	77/01/06	174
AIC1	[AI net. channel] (AI 网络通道)	5282 = 16#14A2	2016/53	5FBC/70	7B/01/53	230
AIU1	PID regulator feedback (PID 调节器反馈)	5281 = 16 #14A1	2016/52	5FB9/40	7B/01/52	78
AO1	[AO1 assignment] (AO1 定义)	5021 = 16#139D	2014/16	5FBC/6D	7A/01/16	188
AO1C	Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)	5271 = 16#1497	2016/48	5FB9/3D	7B/01/48	97
AO1F	[AO1 Filter] (AO1 过滤器)	4611 = 16#1203	2010/C	5FBC/56	78/01/0C	189
AO1r	Standardized image of analog output 1 (模拟输出 1 的标准化映像)	5261 = 16#148D	2016/3E	5FB9/3A	7B/01/3E	97
AO1t	[AO1 Type] (AO1 类型)	4601 = 16#11F9	2010/2	5FBC/53	78/01/02	188
AO2	[AO2 assignment] (AO2 定义)	5022 = 16#139E	2014/17	5FBC/6E	7A/01/17	190
AO2C	Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)	5272 = 16#1498	2016/49	5FB9/3E	7B/01/49	97
AO2F	[AO2 Filter] (AO2 滤波器)	4612 = 16#1204	2010/D	5FBC/57	78/01/0D	190
AO2r	Standardized image of analog output 2 (模拟输出 2 的标准化映像)	5262 = 16#148E	2016/3F	5FB9/3B	7B/01/3F	97
AO2t	[AO2 Type] (AO2 类型)	4602 = 16#11FA	2010/3	5FBC/54	78/01/03	190
AO3	[AO3 assignment] (AO3 定义)	5023 = 16#139F	2014/18	5FBC/6F	7A/01/18	191
AO3C	Physical image of analog output 3 (模拟输出 3 的物理映像)	5273 = 16#1499	2016/4A	5FB9/3F	7B/01/4A	97
AO3F	[AO3 Filter] (AO3 滤波器)	4613 = 16#1205	2010/E	5FBC/58	78/01/0E	191
AO3r	Standardized image of analog output 3 (模拟输出 3 的标准化映像)	5263 = 16#148F	2016/40	5FB9/3C	7B/01/40	98
AO3t	[AO3 Type] (AO3 类型)	4603 = 16#11FB	2010/4	5FBC/55	78/01/04	191
AOH1	[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	4651 = 16#122B	2010/34	5FBC/62	78/01/34	188
AOH2	[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	4652 = 16#122C	2010/35	5FBC/63	78/01/35	190
AOH3	[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	4653 = 16#122D	2010/36	5FBC/64	78/01/36	191
AOL1	[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	4641 = 16#1221	2010/2A	5FBC/5F	78/01/2A	188
AOL2	[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	4642 = 16#1222	2010/2B	5FBC/60	78/01/2B	190
AOL3	[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	4643 = 16#1223	2010/2C	5FBC/61	78/01/2C	191
APF	"Controller Inside" card fault code (“内置控制器” 卡故障代码)	7133 = 16#1BDD	2029/22	5FB0/97	84/01/86	102
APH	Energy consumption (能量消耗)	3230 = 16#0C9E	2002/1F	5FB9/15	71/01/1F	92
Atr	[Automatic restart] (自动重启动)	7122 = 16#1BD2	2029/17	5FB3/C9	84/01/7B	262
AUS	ENA average speed (ENA 平均速度)	12102 = 16#2F46	205B/3	5FB9/EA	9D/01/67	88
AUt	[Automatic autotune] (自整定)	9615 = 16#258F	2042/10	5FC2/0B	91/01/10	149

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
bbA	[Braking balance] (抱闸平衡)	14102 = 16#3716	206F/3	5FBD/7B	A7/01/67	164
bCI	[Brake contact] (抱闸触点)	10009 = 16#2719	2046/A	5FBC/F2	93/01/0A	221
bEd	[Engage at reversal] (反向上接合)	10020 = 16#2724	2046/15	5FBF/41	93/01/15	223
bEn	[Brake engage freq] (抱闸接合频率)	10003 = 16#2713	2046/4	5FBF/36	93/01/04	222
bEt	[Brake engage time] (抱闸接合时间)	10005 = 16#2715	2046/6	5FB3/DE	93/01/06	223
bFr	[Standard mot. freq] (标准电机频率)	3015 = 16#BC7	2000/10	5FBC/05	70/01/10	148
bIP	[Brake impulse] (抱闸脉冲)	10007 = 16#2717	2046/8	5FB3/E0	93/01/08	221
bIr	[Brake release freq] (抱闸释放频率)	10012 = 16#271C	2046/D	5FB3/E1	93/01/0D	222
bLC	[Brake assignment] (抱闸定义)	10001 = 16#2711	2046/2	5FBC/F1	93/01/02	221
bMP	[HMI cmd.] (HMI 命令)	13529 = 16#34D9	2069/1E	5FBD/6C	A4/01/82	197
brA	[Dec ramp adapt.] (调整减速斜坡)	9003 = 16#232B	203C/4	5FB3/CA	8E/01/04	204
brH0	[BRH b0]	10050 = 16# 2742 (位 0)	2046/33 (位 0)	5FBC/F3 (位 0)	93/01/33 (位 0)	224
brH1	[BRH b1]	10050 = 16# 2742 (位 1)	2046/33 (位 1)	5FBC/F3 (位 1)	93/01/33 (位 1)	224
brH2	[BRH b2]	10050 = 16# 2742 (位 2)	2046/33 (位 2)	5FBC/F3 (位 2)	93/01/33 (位 2)	224
brH3	[BRH b3]	10050 = 16# 2742 (位 3)	2046/33 (位 3)	5FBC/F3 (位 3)	93/01/33 (位 3)	224
brH4	[BRH b4]	10050 = 16# 2742 (位 4)	2046/33 (位 4)	5FBC/F3 (位 4)	93/01/33 (位 4)	225
brO	[DB res. protection] (DB 电阻器保护)	14111 =16#371F	206F/C	5FBD/7C	A7/01/70	278
brP	[DB Resistor Power] (DB 电阻器功率)	14112 =16#3720	206F/D	5FBD/7D	A7/01/71	278
brr	[Current ramp time] (电流斜坡时间)	10015 = 16#271F	2046/10	5FBF/40	93/01/10	225
brt	[Brake Release time] (抱闸释放时间)	10004 = 16#2714	2046/5	5FB3/DD	93/01/05	222
brU	[DB Resistor value] (DB 电阻器值)	14113 =16#3721	206F/E	5FBD/7E	A7/01/72	278
bSP	[Reference template] (给定模板)	3106 = 16#C22	2001/7	5FB3/77	70/01/6B	168
bSt	[Movement type] (运动类型)	10008 = 16#2718	2046/9	5FBF/3B	93/01/09	221
CCC	Active command channel (有效的命令通道)	8442 = 16#20FA	2036/2B	5FB9/CF	8B/01/2B	86
CCFG	[Customized macro] (定制宏)	3053 = 16#BED	2000/36	5FB9/02	70/01/36	144
CCS	[Cmd switching] (命令切换)	8421 = 16#20D1	2036/16	5FBC/A7	8B/01/16	194
Cd1	[Cmd channel 1] (命令通道 1)	8423 = 16#20E7	2036/18	5FBC/A8	8B/01/18	194
Cd2	[Cmd channel 2] (命令通道 2)	8424 = 16#20E8	2036/19	5FBC/A9	8B/01/19	194
CFG	[Macro configuration] (宏配置)	3052 = 16#BEC	2000/35	5FBC/07	70/01/35	144

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
CFPS	Active parameter set (有效参数组)	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	70
CFPS	Active parameter set (有效参数组)	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	86
CHA1	[2 Parameter sets] (2 个参数组)	12902 = 16#3266	2063/3	5FBD/54	A1/01/67	250
CHA1	Assignment for 2 sets (针对 2 组的定义)	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	70
CHA2	[3 Parameter sets] (3 个参数组)	12903 = 16#3267	2063/4	5FBD/55	A1/01/68	250
CHA2	Assignment for 3 sets (针对 3 组的定义)	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	70
CHCF	[Profile] (配置文件)	8401 = 16#20D1	2036/2	5FBC/9F	8B/01/02	193
CHM	[Multimotors] (多电机)	8025 = 16#1F59	2032/1A	5FBC/9E	89/01/1A	251
CIC	Incorrect configuration (不正确配置)	7130 = 16#1BDA	2029/1F	5FB6/1A	84/01/83	102
CL2	[I Limit. 2 value] (第 2 电流限值)	9203 = 16#23F3	203E/4	5FBF/2B	8F/01/04	243
CLI	[Current Limitation] (电流限值)	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	162
CLI	[Current Limitation] (电流限值)	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	93/01/D2	243
CLI	[Current Limitation] (电流限值)	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	146
CLL	[Network fault mgt] (网络故障管理)	7015 =16#1B67	2028/10	5FBC/93	84/01/10	275
CLO	[High speed I Limit] (高速电流限值)	12302 = 16#300E	205D/3	5FBF/87	9E/01/67	229
CLS	[Disable limit sw.] (禁用限位开关)	12507 = 16#30DB	205F/8	5FBD/3B	9F/01/6C	248
CMd	Control word (控制字)	8601 = 16#2199	6040	6040	B7/01/01	74
CMI	Extended control word (扩展控制字)	8504 = 16#2138	2037/5	5FB6/1E	8B/01/69	76
CMP0	Command word on last fault (最近一次故障时的命令字)	7230 = 16#1C3E	202A/1F	5FB9/70	85/01/1F	106
CMP1	Command word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的命令字)	7231 = 16#1C3F	202A/20	5FB9/71	85/01/20	108
CMP2	Command word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的命令字)	7232 = 16#1C40	202A/21	5FB9/72	85/01/21	110
CMP3	Command word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的命令字)	7233 = 16#1C41	202A/22	5FB9/73	85/01/22	112
CMP4	Command word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的命令字)	7234 = 16#1C42	202A/23	5FB9/74	85/01/23	114
CMP5	Command word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的命令字)	7235 = 16#1C43	202A/24	5FB9/75	85/01/24	116
CMP6	Command word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的命令字)	7236 = 16#1C44	202A/25	5FB9/76	85/01/25	118
CMP7	Command word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的命令字)	7237 = 16#1C45	202A/26	5FB9/77	85/01/26	120
CMP8	Command word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的命令字)	7238 = 16#1C46	202A/27	5FB9/78	85/01/27	122
CnF	Network card fault code (网卡故障代码)	7132 = 16#1BDC	2029/21	5FB0/96	84/01/85	102
CnF1	[2 Configurations] (2 个配置)	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	89/01/16	251
CNF1	Assignment for 2 configurations (针对 2 个配置的定义)	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	67
CnF2	[3 Configurations] (3 个配置)	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	89/01/17	252

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
CNF2	Assignment for 3 configurations (针对 3 个配置的定义)	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	67
CNFS	[Config. Active] (配置有效)	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	86
CNFS	Active configuration (有效配置)	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	67
COF	[Motor speed coeff.] (电机速度因数)	12303 = 16#300F	205D/4	5FBF/88	9E/01/68	228
COL	[CANopen fault mgt] (CANopen 故障管理)	7011 =16#1B63	2028/C	5FBC/8F	84/01/0C	275
COP	[Copy channel 1 <--> 2] (复制通道 1 <--> 2)	8402 = 16#20D2	2036/3	5FBC/A0	8B/01/03	195
COr	[Gen. speed coeff] (电机速度因数)	12304 = 16#3010	205D/5	5FBF/89	9E/01/69	228
CP1	[Point 1Y] (点 1Y)	10072 = 16#2758	2046/49	5FBC/F6	93/01/49	226
CP2	[Point 2Y] (点 2Y)	10074 = 16#275A	2046/4B	5FBC/F8	93/01/4B	227
CRC	Active reference channel (有效给定通道)	8441 = 16#20F9	2036/2A	5FB9/CE	8B/01/2A	85
CrH2	[AI2 max value] (AI2 最大值)	4443 = 16#115B	200E/2C	5FBC/41	77/01/2C	170
CrH3	[AI3 max value] (AI3 最大值)	4444 = 16#115C	200E/2D	5FBC/42	77/01/2D	172
CrH4	[AI4 max value] (AI4 最大值)	4445 = 16#115D	200E/2E	5FBC/43	77/01/2E	174
CrL2	[AI2 min value] (AI2 最小值)	4433 = 16#1151	200E/22	5FBC/3E	77/01/22	170
CrL3	[AI3 min value] (AI3 最小值)	4434 = 16#1152	200E/23	5FBC/3F	77/01/23	172
CrL4	[AI4 min value] (AI4 最小值)	4435 = 16#1153	200E/24	5FBC/40	77/01/24	174
CrP0	Channels active on last fault (最近一次故障时有效的通道)	7290 = 16#1C7A	202A/5B	5FB9/A6	85/01/5B	107
CrP1	Active channels on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的通道)	7291 = 16#1C7B	202A/5C	5FB9/A7	85/01/5C	109
CrP2	Active channels on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的通道)	7292 = 16#1C7C	202A/5D	5FB9/A8	85/01/5D	111
CrP3	Active channels on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的通道)	7293 = 16#1C7D	202A/5E	5FB9/A9	85/01/5E	113
CrP4	Active channels on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的通道)	7294 = 16#1C7E	202A/5F	5FB9/AA	85/01/5F	115
CrP5	Active channels on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的通道)	7295 = 16#1C7F	202A/60	5FB9/AB	85/01/60	117
CrP6	Active channels on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的通道)	7296 = 16#1C80	202A/61	5FB9/AC	85/01/61	119
CrP7	Active channels on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的通道)	7297 = 16#1C81	202A/62	5FB9/AD	85/01/62	121
CrP8	Active channels on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的通道)	7298 = 16#1C82	202A/63	5FB9/AE	85/01/63	123
Ctd	[Current threshold] (电机电流阀值)	11001 = 16#2AF9	2050/2	5FB3/E3	98/01/02	146
Ctt	[Motor control type] (电机控制类型)	9607 = 16#2587	2042/8	5FC2/06	91/01/08	150
dA2	[Subtract ref. 2] (减给定 2)	11811 = 16#2E23	2058/C	5FBD/15	9C/01/0C	199
dA3	[Subtract ref. 3] (减给定 3)	11812 = 16#2E24	2058/D	5FBD/16	9C/01/0D	199
dAF	[Slowdown forward] (正向减速)	12503 = 16#30D7	205F/4	5FBD/37	9F/01/68	248
dAr	[Slowdown reverse] (反向减速)	12504 = 16#30D8	205F/5	5FBD/38	9F/01/69	248

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
dAS	[Time to open cont.] (接触器分断延时)	13102 = 16#332E	2065/3	5FB4/03	A2/01/67	246
dAY	Date (日期)	7391 = 16#1CDF	202B/5C	5FB9/CA	85/01/C0	132
dbn	[Negative deadband] (负静带设置)	9223 = 16#2407	203E/18	5FBF/2E	8F/01/18	240
dbP	[Positive deadband] (正静带设置)	9224 = 16#2408	203E/19	5FBF/2F	8F/01/19	240
dbS	[Time to motor run] (电机运行延时)	13101 = 16#332D	2065/2	5FB4/02	A2/01/66	245
dCC0	Command channel active on last fault (最近一次故障时有效的命令通道)	64300 = 16#FB2C	2265/1	5FBA/08	9A/01/08	106
dCC1	Active command channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的命令通道)	64301 = 16#FB2D	2265/2	5FBA/09	9A/01/09	109
dCC2	Active command channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的命令通道)	64302 = 16#FB2E	2265/3	5FBA/0A	9A/01/0A	111
dCC3	Active command channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的命令通道)	64303 = 16#FB2F	2265/4	5FBA/0B	9A/01/0B	113
dCC4	Active command channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的命令通道)	64304 = 16#FB30	2265/5	5FBA/0C	9A/01/0C	115
dCC5	Active command channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的命令通道)	64305 = 16#FB31	2265/6	5FBA/0D	9A/01/0D	117
dCC6	Active command channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的命令通道)	64306 = 16#FB32	2265/7	5FBA/0E	9A/01/0E	119
dCC7	Active command channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的命令通道)	64307 = 16#FB33	2265/8	5FBA/0F	9A/01/0F	121
dCC8	Active command channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的命令通道)	64308 = 16#FB34	2265/9	5FBA/10	9A/01/10	123
dCF	[Ramp divider] (斜坡除数)	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	206
dCF	[Ramp divider] (斜坡除数)	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	280
dCI	[DC injection assign.] (直流注入)	11203 = 16#2BC3	2052/4	5FBD/03	99/01/04	206
dCO	[Precharge cont. ass.] (预充电控制定义)	13841 = 16#3611	206C/2A	5FBD/78	A6/01/2A	259
dE2	[Deceleration 2] (第二减速时间)	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	203
dE2	[Deceleration 2] (第二减速时间)	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	217
dEC	[Deceleration] (减速)	9002 = 16#232A	203C/3	5FBF/1F	8E/01/03	201
dECd	ODVA deceleration time (ODVA 减速时间)	-	-	-	2A/01/13	143
dM0	Time on last fault (最近一次故障的时间)	7310 = 16#1C8E	202B/B	5FB9/B8	85/01/6F	107
dM1	Time on fault n-1 (第 n-1 次故障的时间)	7311 = 16#1C8F	202B/C	5FB9/B9	85/01/70	109
dM2	Time on fault n-2 (第 n-2 次故障的时间)	7312 = 16#1C90	202B/D	5FB9/BA	85/01/71	111
dM3	Time on fault n-3 (第 n-3 次故障的时间)	7313 = 16#1C91	202B/E	5FB9/BB	85/01/72	113
dM4	Time on fault n-4 (第 n-4 次故障的时间)	7314 = 16#1C92	202B/F	5FB9/BC	85/01/73	115

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
dM5	Time on fault n-5 (第 n-5 次故障的时间)	7315 = 16#1C93	202B/10	5FB9/BD	85/01/74	117
dM6	Time on fault n-6 (第 n-6 次故障的时间)	7316 = 16#1C94	202B/11	5FB9/B5	85/01/75	119
dM7	Time on fault n-7 (第 n-7 次故障的时间)	7317 = 16#1C95	202B/12	5FB9/BF	85/01/76	121
dM8	Time on fault n-8 (第 n-8 次故障的时间)	7318 = 16#1C96	202B/13	5FB9/C0	85/01/77	123
dP0	Fault code on last fault (最近一次故障的故障代码)	7200 = 16#1C20	202A/1	5FB9/55	85/01/01	105
dP1	Fault code on fault n-1 (第 n-1 次故障时的故障代码)	7201 = 16#1C21	202A/2	5FB9/56	85/01/02	107
dP2	Fault code on fault n-2 (第 n-2 次故障时的故障代码)	7202 = 16#1C22	202A/3	5FB9/57	85/01/03	109
dP3	Fault code on fault n-3 (第 n-3 次故障时的故障代码)	7203 = 16#1C23	202A/4	5FB9/58	85/01/04	111
dP4	Fault code on fault n-4 (第 n-4 次故障时的故障代码)	7204 = 16#1C24	202A/5	5FB9/59	85/01/05	113
dP5	Fault code on fault n-5 (第 n-5 次故障时的故障代码)	7205 = 16#1C25	202A/6	5FB9/5A	85/01/06	115
dP6	Fault code on fault n-6 (第 n-6 次故障时的故障代码)	7206 = 16#1C26	202A/7	5FB9/5B	85/01/07	117
dP7	Fault code on fault n-7 (第 n-7 次故障时的故障代码)	7207 = 16#1C27	202A/8	5FB9/5C	85/01/08	119
dP8	Fault code on fault n-8 (第 n-8 次故障时的故障代码)	7208 = 16#1C28	202A/9	5FB9/5D	85/01/09	121
drC0	Reference channel active on last fault (最近一次故障时有效的给定通道)	64310 = 16#FB36	2265/B	5FBA/11	9A/01/11	106
drC1	Active reference channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的给定通道)	64311 = 16#FB37	2265/C	5FBA/12	9A/01/12	109
drC2	Active reference channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的给定通道)	64312 = 16#FB38	2265/D	5FBA/13	9A/01/13	111
drC3	Active reference channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的给定通道)	64313 = 16#FB39	2265/E	5FBA/14	9A/01/14	113
drC4	Active reference channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的给定通道)	64314 = 16#FB3A	2265/F	5FBA/15	9A/01/15	115
drC5	Active reference channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的给定通道)	64315 = 16#FB3B	2265/10	5FBA/16	9A/01/16	117
drC6	Active reference channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的给定通道)	64316 = 16#FB3C	2265/11	5FBA/17	9A/01/17	119
drC7	Active reference channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的给定通道)	64317 = 16#FB3D	2265/12	5FBA/18	9A/01/18	121
drC8	Active reference channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的给定通道)	64318 = 16#FB3E	2265/13	5FBA/19	9A/01/19	123
dSF	[Deceleration type] (限位减速自适应)	12505 = 16#30D9	205F/6	5FBD/39	9F/01/6A	249
dSI	[-Speed assignment] (减速设置)	11521 = 16#2D01	2055/16	5FBD/0F	9A/01/7A	216
dSP	[-Speed assignment] (减速设置)	11502 = 16#2CEE	2055/3	5FBD/0B	9A/01/67	215
dtF	[Decrease ref. speed] (降低给定速度)	12211 = 16#2FB3	205C/C	5FBF/86	9E/01/0C	256
EbO	[End reel] (结束卷绕)	12213 = 16#2FB5	205C/E	5FBD/27	9E/01/0E	255
EbOt	Current bobbin time (当前卷绕时间)	12209 = 16#2FB1	205C/A	5FB9/EB	9E/01/0A	93
ECC	[Encoder coupling] (编码器耦合)	5607 =16#15E7	201A/8	5FBC/74	7D/01/08	276
ECt	[Encoder check time] (编码器检查时间)	5609 =16#15E9	201A/A	5FBF/07	7D/01/0A	276

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
EFI	[Freq. signal filter] (频率信号滤波器)	13312 = 16#3400	2067/D	5FBD/5E	A3/01/71	178
EFr	[Freq. max value] (频率最大值)	13311 = 16#33FF	2067/C	5FBD/5D	A3/01/70	178
EIL	[Freq. min value] (频率最小值)	13310 = 16#33FE	2067/B	5FBD/5C	A3/01/6F	178
EnA	[ENA system] (ENA 系统)	12101 = 16#2F45	205B/2	5FBD/23	9D/01/66	161
EnC	[Encoder check] (编辑器检查)	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	160
EnC	[Encoder check] (编辑器检查)	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	177
EnS	[Encoder type] (编辑器类型)	5608 = 16#15E8	201A/A	5FBC/75	7D/01/09	159
EnS	[Encoder type] (编辑器类型)	5608 = 16#15E8	201A/9	5FBC/75	7D/01/09	177
EnU	[Encoder usage] (编码器使用)	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	160
EnU	[Encoder usage] (编码器使用)	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	177
EP0	Status word on last fault (最近一次故障时的状态字)	7210 = 16#1C2A	202A/B	5FB9/5E	85/01/0B	105
EP1	Status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的状态字)	7211 = 16#1C2B	202A/C	5FB9/5F	85/01/0C	108
EP2	Status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的状态字)	7212 = 16#1C2C	202A/D	5FB9/60	85/01/0D	110
EP3	Status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的状态字)	7213 = 16#1C2D	202A/E	5FB9/61	85/01/0E	112
EP4	Status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的状态字)	7214 = 16#1C2E	202A/F	5FB9/62	85/01/0F	114
EP5	Status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的状态字)	7215 = 16#1C2F	202A/10	5FB9/63	85/01/10	116
EP6	Status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的状态字)	7216 = 16#1C30	202A/11	5FB9/64	85/01/11	118
EP7	Status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的状态字)	7217 = 16#1C31	202A/12	5FB9/65	85/01/12	120
EP8	Status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的状态字)	7218 = 16#1C32	202A/13	5FB9/66	85/01/13	122
EPL	[External fault mgt] (外部故障管理)	7006 = 16#1B5E	2028/7	5FB3/C2	84/01/07	269
Errd	DSP402 fault code (DSP402 故障代码)	8606 = 16#219E	603F	5FB9/D7	8C/01/07	99
ETA	Status word (状态字)	8603 = 16#219B	6041	6041	71/01/02	79
EtF	[External fault ass.] (外部故障定义)	7131 = 16#1BDB	2029/20	5FBC/99	84/01/84	269
ETI	Extended status word 0 (扩展控制字 0)	3206 = 16#0C86	2002/7	5FB9/08	71/01/07	81
F1	[F1]	12404 = 16#3074	205E/5	5FBD/2C	9F/01/05	151
F2	[F2]	12406 = 16#3076	205E/7	5FBD/2E	9F/01/07	151
F2d	[Freq. threshold 2] (频率阈值 2)	11004 = 16#2AFC	2050/5	5FB3/E6	98/01/05	147
F3	[F3]	12408 = 16#3078	205E/9	5FBD/30	9F/01/09	152
F4	[F4]	12410 = 16#307A	205E/B	5FBD/32	9F/01/0B	152
F5	[F5]	12412 = 16#307C	205E/D	5FBD/34	9F/01/0D	152
FCP	[Freq. Const Power] (恒功率最大频率)	14203 = 16#377B	2070/4	5FBD/82	A8/01/04	153

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
FCS	Restore configuration (恢复配置)	8002 = 16#1F42	2032/3	5FBC/9B	9C/01/9B	69
Fdrd	Ethernet fault code (以太网故障代码)	64233 = 16#FAE9	2264/22	-	-	103
FLI	[Fluxing assignment] (励磁定义)	13901 = 16#364D	206D/2	5FBD/79	A6/01/66	219
FLr	[Catch on the fly] (飞车起动)	3110 = 16#C26	2001/B	5FB3/7A	70/01/6F	263
FLU	[Motor fluxing] (电机预磁)	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	146
FLU	[Motor fluxing] (电机预磁)	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	219
FN1	[F1 key assignment] (F1 键定义)	13501 = 16#34BD	2069/2	5FBD/60	A4/01/66	196
FN2	[F2 key assignment] (F2 键定义)	13502 = 16#34BE	2069/3	5FBD/61	A4/01/67	196
FN3	[F3 key assignment] (F3 键定义)	13503 = 16#34BF	2069/4	5FBD/62	A4/01/68	196
FN4	[F4 key assignment] (F4 键定义)	13504 = 16#34C0	2069/5	5FBD/63	A4/01/69	197
Fnb	Fault counter (故障计数器)	7393 = 16#1CE1	202B/5E	5FB9/CC	99/01/CC	104
FPI	[Speed ref. assign.] (速度给定分配)	11950 = 16#2EAE	2059/33	5FBD/1F	9C/01/97	234
Fr1	[Ref.1 channel] (给定 1 通道)	8413 = 16#20DD	2036/E	5FBC/A4	8B/01/0E	193
Fr1b	[Ref.1B channel] (给定 1B 通道)	8415 = 16#20DF	2036/10	5FBC/A6	8B/01/10	198
Fr2	[Ref.2 channel] (给定 2 通道)	8414 = 16#20DE	2036/F	5FBC/A5	8B/01/0F	195
FrH	Frequency reference before ramp (斜坡前的频率给定)	3203 = 16#0C83	2002/4	5FB9/05	71/01/04	89
FrHd	Speed reference before ramp (斜坡前的速度给定)	8605 = 16#219D	2038/6	5FB9/D6	8C/01/06	89
FrO	Frequency reference after ramp (斜坡后的频率给定)	9021 = 16#233D	203C/16	5FB9/D9	8E/01/16	89
FrOd	Speed reference after ramp (斜坡后的速度给定)	8641 = 16#21C1	6043	5FB9/D8	8C/01/2A	89
FrS	[Rated motor freq.] (电机额定频率)	9602 = 16#2582	2042/3	5FB3/D4	91/01/03	149
FrSS	[Nominal freq sync.] (同步电机额定频率)	9679 = 16#25CF	2042/50	5FC2/24	91/01/50	159
Frt	[Ramp 2 threshold] (斜坡 2 阈值)	9011 = 16#2333	203C/C	5FB3/D0	8E/01/0C	202
FSt	[Fast stop assign.] (快速停车分配)	11204 = 16#2BC4	2052/5	5FBD/04	99/01/05	205
Ftd	[Freq. threshold] (频率阈值)	11003 = 16#2AFB	2050/4	5FB3/E5	98/01/04	147
GIE	[ENA integral gain] (ENA 积分增益)	12104 = 16#2F48	205B/5	5FBF/7D	9D/01/69	161
GPE	[ENA prop.gain] (ENA 比例增益)	12103 = 16#2F47	205B/4	5FBF/7C	9D/01/68	161
HSO	[High speed hoisting] (高速提升)	12301 = 16#300D	205D/2	5FBD/29	9E/01/66	228
HSP	[High speed] (高速度)	3104 = 16#C20	2001/5	5FB3/75	70/01/69	145
Ibr	[Brake release I FW] (抱闸释放电流正向)	10006 = 16#2716	2046/7	5FB3/DF	93/01/07	222
IbrA	[Ibr 4-20 mA loss] (Ibr 4-20 mA 缺失)	10075 = 16#275B	2046/4C	5FBC/F9	93/01/4C	227
IdA	[Idw]	9652 = 16#25B4	2042/35	5FC2/15	91/01/35	158

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
IdC	[DC inject. level 1] (直流注入电流 1)	11210 = 16#2BCA	2052/B	5FB3/EC	99/01/0B	206
IdC	[DC inject. level 1] (直流注入电流 1)	11210 = 16#2BCA	2052/B	5FB3/EC	99/01/0B	281
IdC2	[DC inject. level 2] (直流注入电流 2)	11212 = 16#2BCC	2052/D	5FBF/54	99/01/0D	207
IdC2	[DC inject. level 2] (直流注入电流 2)	11212 = 16#2BCC	2052/D	5FBF/54	99/01/0D	281
IdM	[Idr] (额定励磁电流)	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	157
IdM	Magnetizing current (额定励磁电流)	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	93
IL1r	Logic input map (逻辑输入图)	5202 = 16#1452	2016/3	5FB9/28	7B/01/03	95
ILF1	Option card 1 fault code (选装卡 1 故障代码)	7134 = 16#1BDE	2029/23	5FB0/98	84/01/87	103
ILF2	Option card 2 fault code (选装卡 2 故障代码)	7135 = 16#1BDF	2029/24	5FB0/99	84/01/88	103
Inh	[Fault inhibit assign.] (故障禁止定义)	7125 =16#1BD5	2029/1A	5FBC/98	84/01/7E	274
Inr	[Ramp increment] (斜坡增量)	9020 = 16#233C	203C/15	5FBF/26	8E/01/15	201
Int	[Torque unit] (力矩单位)	9260 = 16#242C	203E/3D	5FBF/35	8F/01/3D	238
InV	Rated drive current (变频器额定电流)	3017 = 16#0BC9	2000/12	5FB0/07	70/01/12	124
IP0	Extended status word 0 on last fault (最近一次故障时的扩展状态字 0)	7220 = 16#1C34	202A/15	5FB9/67	85/01/15	106
IP1	Extended status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的扩展状态字)	7221 = 16#1C35	202A/16	5FB9/68	85/01/16	108
IP2	Extended status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的扩展状态字)	7222 = 16#1C36	202A/17	5FB9/69	85/01/17	110
IP3	Extended status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的扩展状态字)	7223 = 16#1C37	202A/18	5FB9/6A	85/01/18	112
IP4	Extended status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的扩展状态字)	7224 = 16#1C38	202A/19	5FB9/6B	85/01/19	114
IP5	Extended status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的扩展状态字)	7225 = 16#1C39	202A/1A	5FB9/6C	85/01/1A	116
IP6	Extended status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的扩展状态字)	7226 = 16#1C3A	202A/1B	5FB9/6D	85/01/1B	118
IP7	Extended status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的扩展状态字)	7227 = 16#1C3B	202A/1C	5FB9/6E	85/01/1C	120
IP8	Extended status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的扩展状态字)	7228 = 16#1C3C	202A/1D	5FB9/6F	85/01/1D	122
IPL	[Input phase loss] (输入缺相)	7002 = 16#1B5A	2028/3	5FB3/BE	84/01/03	266
Ird	[Brake release I Rev] (抱闸释放电流 (反向))	10011 = 16#271B	2046/C	5FBF/3D	93/01/0C	222
ItH	[Mot. therm. current] (电机热保护电流)	9622 = 16#2596	2042/17	5FB3/DB	2A/01/0A	145
JdC	[Jump at reversal] (变转向频率跳变值)	10013 = 16#271D	2046/E	5FBF/3F	93/01/0E	223
JGF	[Jog frequency] (寸动频率)	11111 = 16#2B67	2051/C	5FBF/50	98/01/70	209
JGT	[Jog delay] (寸动延时)	11112 = 16#2B68	2051/D	5FB3/EA	98/01/71	209
JOG	[JOG] (寸动设置)	11110 = 16#2B66	2051/B	5FBC/FF	98/01/6F	209
L10d	[LI10 On Delay] (LI10 0->1 延时)	4010 = 16#FAA	200A/B	5FBC/17	75/01/0B	167
L11d	[LI11 On Delay] (LI11 0->1 延时)	4011 = 16#FAB	200A/C	5FBC/18	75/01/0C	167

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
L12d	[LI12 On Delay] (LI12 0->1 延时)	4012 = 16#FAC	200A/D	5FBC/19	75/01/0D	167
L13d	[LI13 On Delay] (LI13 0->1 延时)	4013 = 16#FAD	200A/E	5FBC/1A	75/01/0E	167
L14d	[LI14 On Delay] (LI14 0->1 延时)	4014 = 16#FAE	200A/F	5FBC/1B	75/01/0F	167
L1d	[LI1 On Delay] (LI1 0->1 延时)	4001 = 16#FA1	200A/2	5FBC/0E	75/01/02	167
L2d	[LI2 On Delay] (LI2 0->1 延时)	4002 = 16#FA2	200A/3	5FBC/0F	75/01/03	167
L3d	[LI3 On Delay] (LI3 0->1 延时)	4003 = 16#FA3	200A/4	5FBC/10	75/01/04	167
L4d	[LI4 On Delay] (LI4 0->1 延时)	4004 = 16#FA4	200A/5	5FBC/11	75/01/05	167
L5d	[LI5 On Delay] (LI5 0->1 延时)	4005 = 16#FA5	200A/6	5FBC/12	75/01/06	167
L6d	[LI6 On Delay] (LI6 0->1 延时)	4006 = 16#FA6	200A/7	5FBC/13	75/01/07	167
L7d	[LI7 On Delay] (LI7 0->1 延时)	4007 = 16#FA7	200A/8	5FBC/14	75/01/08	167
L8d	[LI8 On Delay] (LI8 0->1 延时)	4008 = 16#FA8	200A/9	5FBC/15	75/01/09	167
L9d	[LI9 On Delay] (LI9 0->1 延时)	4009 = 16#FA9	200A/A	5FBC/16	75/01/0A	167
LAF	[Stop FW limit sw.] (停车正向限位)	11601 = 16#2D51	2056/2	5FBD/10	9B/01/02	220
LAr	[Stop RV limit sw.] (停车反向限位开关)	11602 = 16#2D52	2056/3	5FBD/11	9B/01/03	220
LAS	[Stop type] (停车类型)	11603 = 16#2D53	2056/4	5FBD/12	9B/01/04	220
LbA	[Load sharing] (负载平衡)	14301 = 16#37DD	2071/2	5FBD/83	A8/01/66	164
LbC	[Load correction] (负载修正)	14302 = 16#37DE	2071/3	5FBF/D5	A8/01/67	164
LbC1	[Correction min spd] (负载修正－频率下限)	14303 = 16#37DF	2071/4	5FBF/D6	A8/01/68	165
LbC2	[Correction max spd] (负载修正－频率上限)	14304 = 16#37E0	2071/5	5FBF/D7	A8/01/69	165
LbC3	[Torque offset] (转矩偏置)	14305 = 16#37E1	2071/6	5FBF/D8	A8/01/6A	165
LbF	[Sharing filter] (负载分配滤波器)	14306 = 16#37E2	2071/7	5FBF/D9	A8/01/6B	165
LC2	[Current limit 2] (电流限幅选择)	9202 = 16#23F2	203E/3	5FBC/B5	8F/01/03	243
LCP0	Motor current on last fault (最近一次故障时的电机电流)	7240 = 16#1C48	202A/29	5FB9/79	85/01/29	105
LCP1	Motor current on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机电流)	7241 = 16#1C49	202A/2A	5FB9/7A	85/01/2A	108
LCP2	Motor current on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机电流)	7242 = 16#1C4A	202A/2B	5FB9/7B	85/01/2B	110
LCP3	Motor current on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机电流)	7243 = 16#1C4B	202A/2C	5FB9/7C	85/01/2C	112
LCP4	Motor current on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机电流)	7244 = 16#1C4C	202A/2D	5FB9/7D	85/01/2D	114
LCP5	Motor current on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机电流)	7245 = 16#1C4D	202A/2E	5FB9/7E	85/01/2E	116
LCP6	Motor current on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机电流)	7246 = 16#1C4E	202A/2F	5FB9/7F	85/01/2F	118
LCP7	Motor current on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机电流)	7247 = 16#1C4F	202A/30	5FB9/80	85/01/30	120
LCP8	Motor current on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机电流)	7248 = 16#1C50	202A/31	5FB9/81	85/01/31	122

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
LCr	Motor current (电机电流)	3204 = 16#0C84	2002/5	5FB9/06	2A/01/09	88
LCt	[Mains V. time out] (输入电压超时检测)	13603 = 16#3523	206A/4	5FBD/6F	A5/01/04	244
LdS	[Autotune L d-axis] (定子 d 轴电感)	9674 = 16#25CA	2042/4B	5FC2/22	91/01/4B	154
LES	[Drive lock] (变频器锁定)	13601 = 16#3521	206A/2	5FBD/6D	A5/01/02	244
LFA	[Lfw] (Ls 漏电感 (uH))	9662 = 16#25BE	2042/3F	5FC2/19	91/01/3F	158
LFF	[Fallback speed] (回落速度)	7080 =16#1BA8	2028/51	5FB3/C5	84/01/51	279
LFL2	[AI2 4-20mA loss] (AI2 4-20mA 缺失)	7003 =16#1B5B	2028/4	5FB3/BF	84/01/04	273
LFL3	[AI3 4-20mA loss] (AI3 4-20mA 缺失)	7013 =16#1B65	2028/E	5FB3/C3	84/01/0E	273
LFL4	[AI4 4-20mA loss] (AI4 4-20mA 缺失)	7014 =16#1B66	2028/F	5FB3/C4	84/01/0F	273
LFM	[Lfr] (Ls 漏电感 (uH))	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	157
LFM	Leakage inductance (Ls 漏电感 (uH))	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	94
LFR	Frequency reference (频率给定)	8502 = 16#2136	2037/3	5FB6/1C	8B/01/67	77
LFRD	Speed reference (速度给定)	8602 = 16#219A	6042	6042	2A/01/08	77
LFt	Altivar fault code (Altivar 故障代码)	7121 = 16#1BD1	2029/16	5FB3/C8	84/01/7A	100
LLC	[Line contactor ass.] (输入接触器设置)	13602 = 16#3522	206A/3	5FBD/6E	A5/01/03	244
LO1	[LO1 assignment] (LO1 分配)	5009 = 16#1391	2014/A	5FB3/7D	7A/01/0A	184
LO1d	[LO1 delay time] (LO1 延时)	4249 = 16#1099	200C/32	5FBC/30	76/01/32	184
LO1H	[LO1 holding time] (LO1 保持时间)	4229 = 16#1085	200C/1E	5FBC/28	76/01/1E	184
LO1S	[LO1 active at] (LO1 有效条件)	4209 = 16#1071	200C/2D	5FBC/20	76/01/0A	184
LO2	[LO2 assignment] (LO2 分配)	5010 = 16#1392	2014/B	5FBC/6A	7A/01/0B	185
LO2d	[LO2 delay time] (LO2 延时)	4250 = 16#109A	200C/33	5FBC/31	76/01/33	185
LO2H	[LO2 holding time] (R2 保持时间)	4230 = 16#1086	200C/1F	5FBC/29	76/01/1F	185
LO2S	[LO2 active at] (LO2 有效条件)	4210 = 16#1072	200C/B	5FBC/21	76/01/0B	185
LO3	[LO3 assignment] (LO3 分配)	5011 = 16#1393	2014/C	5FBC/6B	7A/01/0C	186
LO3d	[LO3 delay time] (LO3 延时)	4251 = 16#109B	200C/34	5FBC/32	76/01/34	186
LO3H	[LO3 holding time] (LO3 保持时间)	4231 = 16#1087	200C/20	5FBC/2A	76/01/20	186
LO3S	[LO3 active at] (LO3 有效条件)	4211 = 16#1073	200C/C	5FBC/22	76/01/0C	186
LO4	[LO4 assignment] (LO4 分配)	5012 = 16#1394	2014/D	5FBC/6C	7A/01/0D	187
LO4d	[LO4 delay time] (LO4 延时)	4252 = 16#109C	200C/35	5FBC/33	76/01/35	187
LO4H	[LO4 holding time] (LO4 保持时间)	4232 = 16#1088	200C/21	5FBC/2B	76/01/21	187
LO4S	[LO4 active at] (LO4 有效条件)	4212 = 16#1074	200C/D	5FBC/23	76/01/0D	187

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
LP1	[Point 1 X] (点 1X)	10071 = 16#2757	2046/48	5FBC/F5	93/01/48	226
LP2	[Point 2 X] (点 2X)	10073 = 16#2759	2046/4A	5FBC/F7	93/01/4A	226
LqS	[Autotune L q-axis] (定子 q 轴电感)	9675 = 16#25CB	2042/4C	5FC2/23	91/01/4C	155
LRS1	Extended status word 1 (扩展状态字 1)	3250 = 16#0CB2	2002/33	5FB9/1C	71/01/33	81
LRS2	Extended status word 2 (扩展状态字 2)	3251 = 16#0CB3	2002/34	5FB9/1D	71/01/34	82
LRS3	Extended status word 3 (扩展状态字 3)	3252 = 16#0CB4	2002/35	5FB9/1E	71/01/35	82
LRS4	Extended status word 4 (扩展状态字 4)	3253 = 16#0CB5	2002/36	5FB9/1F	71/01/36	83
LRS5	Extended status word 5 (扩展状态字 5)	3254 = 16#0CB6	2002/37	5FB9/20	71/01/37	83
LRS6	Extended status word 6 (扩展状态字 6)	3255 = 16#0CB7	2002/38	5FB9/21	71/01/38	84
LRS7	Extended status word 7 (扩展状态字 7)	3256 = 16#0CB8	2002/39	5FB9/22	71/01/39	84
LRS8	Extended status word 8 (扩展状态字 8)	3257 = 16#0C89	2002/3A	5FB9/23	71/01/3A	85
LSP	[Low speed] (低速频率)	3105 = 16#C21	2001/6	5FB3/76	70/01/6A	145
LtCr	Torque reference (Nm) (力矩给定， Nm)	9261 = 16#242D	203E/3E	5FB6/3D	2A/01/0C	77
LTR	Torque reference (力矩给定)	8505 = 16#2139	6071	6071	8B/01/6A	77
MA2	[Multiplier ref. 2] (乘给定 2)	11821 = 16#2E2D	2058/16	5FBD/17	9C/01/16	200
MA3	[Multiplier ref. 3] (乘给定 3)	11822 = 16#2E2E	2058/17	5FBD/18	9C/01/17	200
Md0	Date on last fault (最近一次故障的日期)	7300 = 16#1C84	202B/1	5FB9/AF	85/01/65	107
Md1	Date on fault n-1 (第 n-1 次故障的日期)	7301 = 16#1C85	202B/2	5FB9/B0	85/01/66	109
Md2	Date on fault n-2 (第 n-2 次故障的日期)	7302 = 16#1C86	202B/3	5FB9/B1	85/01/67	111
Md3	Date on fault n-3 (第 n-3 次故障的日期)	7303 = 16#1C87	202B/4	5FB9/B2	85/01/68	113
Md4	Date on fault n-4 (第 n-4 次故障的日期)	7304 = 16#1C88	202B/5	5FB9/B3	85/01/69	115
Md5	Date on fault n-5 (第 n-5 次故障的日期)	7305 = 16#1C89	202B/6	5FB9/B4	85/01/6A	117
Md6	Date on fault n-6 (第 n-6 次故障的日期)	7306 = 16#1C8A	202B/7	5FB9/BE	85/01/6B	119
Md7	Date on fault n-7 (第 n-7 次故障的日期)	7307 = 16#1C8B	202B/8	5FB9/B6	85/01/6C	121
Md8	Date on fault n-8 (第 n-8 次故障的日期)	7308 = 16#1C8C	202B/9	5FB9/B7	85/01/6D	123
MFr	Multiplying coefficient (倍增系数)	11831 = 16#2E37	2058/20	5FB6/3E	9C/01/20	78
nC1	Communication scanner, value of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的值)	12761 = 16#31D9	2061/3E	5FB6/4B	A0/01/A2	126
nC2	Communication scanner, value of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的值)	12762 = 16#31DA	2061/3F	5FB6/4C	A0/01/A3	126
nC3	Communication scanner, value of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的值)	12763 = 16#31DB	2061/40	5FB6/4D	A0/01/A4	126

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
nC4	Communication scanner, value of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的值)	12764 = 16#31DC	2061/41	5FB6/4E	A0/01/A5	126
nC5	Communication scanner, value of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的值)	12765 = 16#31DD	2061/42	5FB6/4F	A0/01/A6	126
nC6	Communication scanner, value of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的值)	12766 = 16#31DE	2061/43	5FB6/50	A0/01/A7	126
nC7	Communication scanner, value of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的值)	12767 = 16#31DF	2061/44	5FB6/51	A0/01/A8	126
nC8	Communication scanner, value of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的值)	12768 = 16#31E0	2061/45	5FB6/52	A0/01/A9	127
nCA1	Communication scanner, address of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的地址)	12721 = 16#31B1	2061/16	5FBD/46	A0/01/7A	128
nCA2	Communication scanner, address of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的地址)	12722 = 16#31B2	2061/17	5FBD/47	A0/01/7B	128
nCA3	Communication scanner, address of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的地址)	12723 = 16#31B3	2061/18	5FBD/48	A0/01/7C	128
nCA4	Communication scanner, address of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的地址)	12724 = 16#31B4	2061/19	5FBD/49	A0/01/7D	128
nCA5	Communication scanner, address of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的地址)	12725 = 16#31B5	2061/1A	5FBD/4A	A0/01/7E	128
nCA6	Communication scanner, address of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的地址)	12726 = 16#31B6	2061/1B	5FBD/4B	A0/01/7F	129
nCA7	Communication scanner, address of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的地址)	12727 = 16#31B7	2061/1C	5FBD/4C	A0/01/80	129
nCA8	Communication scanner, address of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的地址)	12728 = 16#31B8	2061/1D	5FBD/4D	A0/01/81	129
nCr	[Rated mot. current] (电机额定电流)	9603 = 16#2583	2042/4	5FB3/D5	91/01/04	148
nCrS	[Nominal I sync.] (同步电机额定电流)	9670 = 16#25C6	2042/47	5FC2/1E	91/01/47	154
nCV	Drive nominal rating (变频器额定值)	3011 = 16#0BC3	2000/C	5FB0/02	70/01/0C	124
nM1	Communication scanner, value of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的值)	12741 = 16#31C5	2061/2A	5FB6/43	A0/01/8E	127
nM2	Communication scanner, value of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的值)	12742 = 16#31C6	2061/2B	5FB6/44	A0/01/8F	127
nM3	Communication scanner, value of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的值)	12743 = 16#31C7	2061/2C	5FB6/45	A0/01/90	127
nM4	Communication scanner, value of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的值)	12744 = 16#31C8	2061/2D	5FB6/46	A0/01/91	127
nM5	Communication scanner, value of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的值)	12745 = 16#31C9	2061/2E	5FB6/47	A0/01/92	127
nM6	Communication scanner, value of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的值)	12746 = 16#31CA	2061/2F	5FB6/48	A0/01/93	127

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
nM7	Communication scanner, value of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的值)	12747 = 16#31CB	2061/30	5FB6/49	A0/01/94	128
nM8	Communication scanner, value of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的值)	12748 = 16#31CC	2061/31	5FB6/4A	A0/01/95	128
nMA1	Communication scanner, address of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的地址)	12701 = 16#319D	2061/2	5FBD/3E	A0/01/66	129
nMA2	Communication scanner, address of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的地址)	12702 = 16#319E	2061/3	5FBD/3F	A0/01/67	129
nMA3	Communication scanner, address of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的地址)	12703 = 16#319F	2061/4	5FBD/40	A0/01/68	129
nMA4	Communication scanner, address of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的地址)	12704 = 16#31A0	2061/5	5FBD/41	A0/01/69	129
nMA5	Communication scanner, address of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的地址)	12705 = 16#31A1	2061/6	5FBD/42	A0/01/6A	130
nMA6	Communication scanner, address of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的地址)	12706 = 16#31A2	2061/7	5FBD/43	A0/01/6B	130
nMA7	Communication scanner, address of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的地址)	12707 = 16#31A3	2061/8	5FBD/44	A0/01/6C	130
nMA8	Communication scanner, address of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的地址)	12708 = 16#31A4	2061/9	5FBD/45	A0/01/6D	130
nPr	[Rated motor power] (电机额定功率)	9613 = 16#258D	2042/E	5FC2/0A	91/01/0E	148
nrd	[Noise reduction] (电机噪声抑制)	3107 = 16#C23	2001/8	5FB3/78	70/01/6C	162
nSL	[Nominal motor slip] (电机额定滑差 (Hz))	9605 = 16#2585	2042/6	5FB9/DD	91/01/06	157
nSP	[Nom motor speed] (电机额定速度)	9604 = 16#2584	2042/5	5FB3/D6	91/01/05	149
nSPS	[Nom motor spdsync] (同步电机额定速度)	9671 = 16#25C7	2042/48	5FC2/1F	91/01/48	154
nSt	[Freewheel stop ass.] (自由停车分配)	11202 = 16#2BC2	2052/3	5FBD/02	99/01/03	205
O01	"Controller Inside" HMI exchange word 1 (“内置控制器”人机交互交换字 1)	6401 = 16#1901	2022/2	5FB3/81	81/01/02	132
O02	"Controller Inside" HMI exchange word 2 (“内置控制器”人机交互交换字 2)	6402 = 16#1902	2022/3	5FB3/82	81/01/03	132
O03	"Controller Inside" HMI exchange word 3 (“内置控制器”人机交互交换字 3)	6403 = 16#1903	2022/4	5FB3/83	81/01/04	132
O04	"Controller Inside" HMI exchange word 4 (“内置控制器”人机交互交换字 4)	6404 = 16#1904	2022/5	5FB3/84	81/01/05	132
O05	"Controller Inside" HMI exchange word 5 (“内置控制器”人机交互交换字 5)	6405 = 16#1905	2022/6	5FB3/85	81/01/06	133
O06	"Controller Inside" HMI exchange word 6 (“内置控制器”人机交互交换字 6)	6406 = 16#1906	2022/7	5FB3/86	81/01/07	133
O07	"Controller Inside" HMI exchange word 7 (“内置控制器”人机交互交换字 7)	6407 = 16#1907	2022/8	5FB3/87	81/01/08	133

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
O08	"Controller Inside" HMI exchange word 8 (“内置控制器” 人机交互交换字 8)	6408 = 16#1908	2022/9	5FB3/88	81/01/09	133
O09	"Controller Inside" HMI exchange word 9 (“内置控制器” 人机交互交换字 9)	6409 = 16#1909	2022/A	5FB3/89	81/01/0A	133
O10	"Controller Inside" HMI exchange word 10 (“内置控制器” 人机交互交换字 10)	6410 = 16#190A	2022/B	5FB3/8A	81/01/0B	133
O11	"Controller Inside" HMI exchange word 11 (“内置控制器” 人机交互交换字 11)	6411 = 16#190B	2022/C	5FB3/8B	81/01/0C	133
O12	"Controller Inside" HMI exchange word 12 (“内置控制器” 人机交互交换字 12)	6412 = 16#190C	2022/D	5FB3/8C	81/01/0D	134
O13	"Controller Inside" HMI exchange word 13 (“内置控制器” 人机交互交换字 13)	6413 = 16#190D	2022/E	5FB3/8D	81/01/0E	134
O14	"Controller Inside" HMI exchange word 14 (“内置控制器” 人机交互交换字 14)	6414 = 16#190E	2022/F	5FB3/8E	81/01/0F	134
O15	"Controller Inside" HMI exchange word 15 (“内置控制器” 人机交互交换字 15)	6415 = 16#190F	2022/10	5FB3/8F	81/01/10	134
O16	"Controller Inside" HMI exchange word 16 (“内置控制器” 人机交互交换字 16)	6416 = 16#1910	2022/11	5FB3/90	81/01/11	134
O17	"Controller Inside" HMI exchange word 17 (“内置控制器” 人机交互交换字 17)	6417 = 16#1911	2022/12	5FB3/91	81/01/12	134
O18	"Controller Inside" HMI exchange word 18 (“内置控制器” 人机交互交换字 18)	6418 = 16#1912	2022/13	5FB3/92	81/01/13	134
O19	"Controller Inside" HMI exchange word 19 (“内置控制器” 人机交互交换字 19)	6419 = 16#1913	2022/14	5FB3/93	81/01/14	135
O20	"Controller Inside" HMI exchange word 20 (“内置控制器” 人机交互交换字 20)	6420 = 16#1914	2022/15	5FB3/94	81/01/15	135
O21	"Controller Inside" HMI exchange word 21 (“内置控制器” 人机交互交换字 21)	6421 = 16#1915	2022/16	5FB3/95	81/01/16	135
O22	"Controller Inside" HMI exchange word 22 (“内置控制器” 人机交互交换字 22)	6422 = 16#1916	2022/17	5FB3/96	81/01/17	135
O23	"Controller Inside" HMI exchange word 23 (“内置控制器” 人机交互交换字 23)	6423 = 16#1917	2022/18	5FB3/97	81/01/18	135
O24	"Controller Inside" HMI exchange word 24 (“内置控制器” 人机交互交换字 24)	6424 = 16#1918	2022/19	5FB3/98	81/01/19	135
O25	"Controller Inside" HMI exchange word 25 (“内置控制器” 人机交互交换字 25)	6425 = 16#1919	2022/1A	5FB3/99	81/01/1A	135
O26	"Controller Inside" HMI exchange word 26 (“内置控制器” 人机交互交换字 26)	6426 = 16#191A	2022/1B	5FB3/9A	81/01/1B	136
O27	"Controller Inside" HMI exchange word 27 (“内置控制器” 人机交互交换字 27)	6427 = 16#191B	2022/1C	5FB3/9B	81/01/1C	136
O28	"Controller Inside" HMI exchange word 28 (“内置控制器” 人机交互交换字 28)	6428 = 16#191C	2022/1D	5FB3/9C	81/01/1D	136

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
O29	"Controller Inside" HMI exchange word 29 (“内置控制器” 人机交互交换字 29)	6429 = 16#191D	2022/1E	5FB3/9D	81/01/1E	136
O30	"Controller Inside" HMI exchange word 30 (“内置控制器” 人机交互交换字 30)	6430 = 16#191E	2022/1F	5FB3/9E	81/01/1F	136
O31	"Controller Inside" HMI exchange word 31 (“内置控制器” 人机交互交换字 31)	6431 = 16#191F	2022/20	5FB3/9F	81/01/20	136
O32	"Controller Inside" HMI exchange word 32 (“内置控制器” 人机交互交换字 32)	6432 = 16#1920	2022/21	5FB3/A0	81/01/21	136
O33	"Controller Inside" HMI exchange word 33 (“内置控制器” 人机交互交换字 33)	6433 = 16#1921	2022/22	5FB3/A1	81/01/22	137
O34	"Controller Inside" HMI exchange word 34 (“内置控制器” 人机交互交换字 34)	6434 = 16#1922	2022/23	5FB3/A2	81/01/23	137
O35	"Controller Inside" HMI exchange word 35 (“内置控制器” 人机交互交换字 35)	6435 = 16#1923	2022/24	5FB3/A3	81/01/24	137
O36	"Controller Inside" HMI exchange word 36 (“内置控制器” 人机交互交换字 36)	6436 = 16#1924	2022/25	5FB3/A4	81/01/25	137
O37	"Controller Inside" HMI exchange word 37 (“内置控制器” 人机交互交换字 37)	6437 = 16#1925	2022/26	5FB3/A5	81/01/26	137
O38	"Controller Inside" HMI exchange word 38 (“内置控制器” 人机交互交换字 38)	6438 = 16#1926	2022/27	5FB3/A6	81/01/27	137
O39	"Controller Inside" HMI exchange word 39 (“内置控制器” 人机交互交换字 39)	6439 = 16#1927	2022/28	5FB3/A7	81/01/28	137
O40	"Controller Inside" HMI exchange word 40 (“内置控制器” 人机交互交换字 40)	6440 = 16#1928	2022/29	5FB3/A8	81/01/29	138
O41	"Controller Inside" HMI exchange word 41 (“内置控制器” 人机交互交换字 41)	6441 = 16#1929	2022/2A	5FB3/A9	81/01/2A	138
O42	"Controller Inside" HMI exchange word 42 (“内置控制器” 人机交互交换字 42)	6442 = 16#192A	2022/2B	5FB3/AA	81/01/2B	138
O43	"Controller Inside" HMI exchange word 43 (“内置控制器” 人机交互交换字 43)	6443 = 16#192B	2022/2C	5FB3/AB	81/01/2C	138
O44	"Controller Inside" HMI exchange word 44 (“内置控制器” 人机交互交换字 44)	6444 = 16#192C	2022/2D	5FB3/AC	81/01/2D	138
O45	"Controller Inside" HMI exchange word 45 (“内置控制器” 人机交互交换字 45)	6445 = 16#192D	2022/2E	5FB3/AD	81/01/2E	138
O46	"Controller Inside" HMI exchange word 46 (“内置控制器” 人机交互交换字 46)	6446 = 16#192E	2022/2F	5FB3/AE	81/01/2F	138
O47	"Controller Inside" HMI exchange word 47 (“内置控制器” 人机交互交换字 47)	6447 = 16#192F	2022/30	5FB3/AF	81/01/30	139
O48	"Controller Inside" HMI exchange word 48 (“内置控制器” 人机交互交换字 48)	6448 = 16#1930	2022/31	5FB3/B0	81/01/31	139
O49	"Controller Inside" HMI exchange word 49 (“内置控制器” 人机交互交换字 49)	6449 = 16#1931	2022/32	5FB3/B1	81/01/32	139

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
PFI	[RP filter] (RP 滤波器)	13304 = 16#33F8	2067/5	5FBD/5B	A3/01/69	176
PFr	[RP max value] (RP 最大值)	13303 = 16#33F7	2067/4	5FBD/5A	A3/01/68	176
PGA	[Reference type] (给定类型)	13301 = 16#33F5	2067/2	5FBD/58	A3/01/66	177
PGI	[Number of pulses] (脉冲数)	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	159
PGI	[Number of pulses] (脉冲数)	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	177
PGI	Encoder pulse counter (编码器脉冲计数器)	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	98
PHr	[Output Ph rotation] (改变输出相序)	13401 = 16#3459	2068/2	5FBD/5F	A4/01/02	150
PHS	[Syn. EMF constant] (同步电机电动势)	9673 = 16#25C9	2042/4A	5FC2/21	91/01/4A	154
PIC	[PID correct. reverse] (PID 误差求反)	11940 = 16#2EA4	2059/29	5FB3/F9	9C/01/8D	232
PIF	[PID feedback ass.] (PID 反馈分配)	11901 = 16#2E7D	2059/2	5FBD/19	9C/01/66	230
PIF1	[Min PID feedback] (PID 反馈最小值)	11904 = 16#2E80	2059/5	5FBF/6A	9C/01/69	230
PIF2	[Max PID feedback] (PID 反馈最大值)	11905 = 16#2E81	2059/6	5FBF/6B	9C/01/6A	230
PII	[Act. internal PID ref.] (选择内部 PID 给定)	11908 = 16#2E84	2059/9	5FBD/1A	9C/01/6D	231
PIL	[RP min value] (RP 最小值)	13302 = 16#33F6	2067/3	5FBD/59	A3/01/67	176
PIL1	"Controller Inside" logic input map (“内置控制器”逻辑输入图)	6901 = 16#1AF5	2027/2	5FB9/49	83/01/66	131
PIM	[Manual reference] (手动给定)	11954 = 16#2EB2	2059/37	5FBD/20	9C/01/9B	235
PIP1	[Min PID reference] (最小 PID 给定)	11906 = 16#2E82	2059/7	5FBF/6C	9C/01/6B	231
PIP2	[Max PID reference] (最大 PID 给定)	11907 = 16#2E83	2059/8	5FBF/6D	9C/01/6C	231
PIS	[PID integral reset] (PID 积分重置)	11944 = 16#2EA8	2059/2D	5FBD/1E	9C/01/91	234
PISP	PID regulator reference (PID 调节器给定)	8503 = 16#2137	2037/4	5FB6/1D	8B/01/68	78
POH	[Max PID output] (最大 PID 输出)	11953 = 16#2EB1	2059/36	5FBF/77	9C/01/9A	233
POL	[Min PID output] (最小 PID 输出)	11952 = 16#2EB0	2059/35	5FBF/76	9C/01/99	232
POL1	"Controller Inside" logic output map (“内置控制器”逻辑输出图)	6911 = 16#1AFF	2027/C	5FB9/4A	83/01/70	131
PPI	[Pairing password] (配对密码)	14001 = 16#36B1	206E/2	5FBD/7A	A7/01/02	279
PPn	[Pr] (极对数 (p))	9618 = 16#2592	2042/13	5FB3/DA	91/01/13	158
PPnS	[Pole pairs] (同步电机极对数)	9672 = 16#25C8	2042/49	5FC2/20	91/01/49	154
Pr2	[2 preset PID ref.] (2 个 PID 预设给定)	11909 = 16#2E85	2059/A	5FBD/1B	9C/01/6E	236
Pr4	[4 preset PID ref.] (4 个 PID 预设给定)	11910 = 16#2E86	2059/B	5FBD/1C	9C/01/6F	236
PrP	[PID ramp] (PID 斜坡)	11984 = 16#2ED0	2059/55	5FBF/7B	9C/01/B9	232
PS16	[16 preset speeds] (十六个预置速度)	11404 = 16#2C8C	2054/5	5FBD/09	9A/01/05	211
PS2	[2 preset speeds] (二个预置速度)	11401 = 16#2C89	2054/2	5FBD/06	9A/01/02	210

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
PS4	[4 preset speeds] (四个预置速度)	11402 = 16#2C8A	2054/3	5FBD/07	9D/01/07	210
PS8	[8 preset speeds] (八个预置速度)	11403 = 16#2C8B	2054/4	5FBD/08	9A/01/04	211
PSr	[Speed input %] (预测速度给定系数)	11951 = 16#2EAF	2059/34	5FB3/FD	9C/01/98	234
PSt	[Stop Key priority] (STOP 键优先)	64002 = 16#FA02	2262/3	5FBD/88	94/01/06	193
PtC1	[PTC1 probe] (PTC1 传感器)	13201 = 16#3391	2066/2	5FBF/CB	A3/01/02	260
PtC2	[PTC2 probe] (PTC2 传感器)	13202 = 16#3392	2066/3	5FBF/CC	A3/01/03	260
PtCL	[LI6 = PTC probe] (LI6 = PTC 传感器)	13203 = 16#3396	2066/4	5FBF/CD	A3/01/04	260
PtH	Total drive operating time (变频器运行总时间)	3233 = 16#0CA1	2002/22	5FB9/18	71/01/22	93
PUC	Drive encoder divided counter (除以变频器编码器的计数器)	5611 = 16#15EB	201A/C	5FB9/41	7D/01/0C	132
qSH	[Quick step High] (上限突跳频率)	12204 = 16#2FAC	205C/5	5FBF/81	9E/01/05	254
qSL	[Quick step Low] (下限突跳频率)	12205 = 16#2FAD	205C/6	5FBF/82	9E/01/06	254
r1	[R1 Assignment] (R1 分配)	5001 = 16#1389	2014/2	5FB3/7B	7A/01/02	179
r1d	[R1 Delay time] (R1 延时)	4241 = 16#1091	200C/2A	5FBC/2C	76/01/2A	180
r1H	[R1 Holding time] (R1 保持时间)	4221 = 16#107D	200C/16	5FBC/24	76/01/16	180
r1S	[R1 Active at] (R1 有效条件)	4201 = 16#1069	200C/2	5FBC/1C	76/01/02	180
r2	[R2 Assignment] (R2 分配)	5002 = 16#138A	2014/3	5FB3/7C	7A/01/03	181
r2d	[R2 Delay time] (R2 延时)	4242 = 16#1092	200C/2B	5FBC/2D	76/01/2B	181
r2H	[R2 Holding time] (R2 保持时间)	4222 = 16#107E	200C/17	5FBC/25	76/01/17	181
r2S	[R2 Active at] (R2 有效条件)	4202 = 16#106A	200C/3	5FBC/1D	76/01/03	181
r3	[R3 Assignment] (R3 分配)	5003 = 16#138B	2014/4	5FBC/67	7A/01/04	182
r3d	[R3 Delay time] (R3 延时)	4243 = 16#1093	200C/2C	5FBC/2E	76/01/2C	182
r3H	[R3 Holding time] (R3 保持时间)	4223 = 16#107F	200C/18	5FBC/26	76/01/18	182
r3S	[R3 Active at] (R3 有效条件)	4203 = 16#106B	200C/4	5FBC/1E	76/01/04	182
r4	[R4 Assignment] (R4 分配)	5004 = 16#138C	2014/5	5FBC/68	7A/01/05	183
r4d	[R4 Delay time] (R4 延时)	4244 = 16#1094	200C/2D	5FBC/2F	76/01/2D	183
r4H	[R4 Holding time] (R4 保持时间)	4224 = 16#1080	200C/19	5FBC/27	76/01/19	183
r4S	[R4 Active at] (R4 有效条件)	4204 = 16#106C	200C/5	5FBC/1F	76/01/05	183
rAP	[Reduction ratio] (ENA 变速箱减速比)	12105 = 16#2F49	205B/6	5FBF/7E	9D/01/6A	161
rCA	[Output contact. fdbk] (输出接触器反馈)	13103 = 16#332F	2065/4	5FBD/56	A2/01/68	245
rCb	[Ref 1B switching] (给定 1B 切换)	8412 = 16#20DC	2036/D	5FBC/A3	8B/01/0D	198
rdG	[PID derivative gain] (PID 微分增益)	11943 = 16#2EA7	2059/2C	5FB3/FC	9C/01/90	232

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
rFC	[Ref. 2 switching] (给定 2 切换)	8411 = 16#20DB	2036/C	5FBC/A2	8B/01/0C	195
rFP0	Output frequency on last fault (最近一次故障时的输出频率)	7250 = 16#1C52	202A/33	5FB9/82	85/01/33	105
rFP1	Output frequency on fault n-1 (第 n-1 次故障时的输出频率)	7251 = 16#1C53	202A/34	5FB9/83	85/01/34	108
rFP2	Output frequency on fault n-2 (第 n-2 次故障时的输出频率)	7252 = 16#1C54	202A/35	5FB9/84	85/01/35	110
rFP3	Output frequency on fault n-3 (第 n-4 次故障时的输出频率)	7253 = 16#1C55	202A/36	5FB9/85	85/01/36	112
rFP4	Output frequency on fault n-4 (第 n-4 次故障时的输出频率)	7254 = 16#1C56	202A/37	5FB9/86	85/01/37	114
rFP5	Output frequency on fault n-5 (第 n-5 次故障时的输出频率)	7255 = 16#1C57	202A/38	5FB9/87	85/01/38	116
rFP6	Output frequency on fault n-6 (第 n-6 次故障时的输出频率)	7256 = 16#1C58	202A/39	5FB9/88	85/01/39	118
rFP7	Output frequency on fault n-7 (第 n-7 次故障时的输出频率)	7257 = 16#1C59	202A/3A	5FB9/89	85/01/3A	120
rFP8	Output frequency on fault n-8 (第 n-8 次故障时的输出频率)	7258 = 16#1C5A	202A/3B	5FB9/8A	85/01/3B	122
rFr	Output frequency (输出频率)	3202 = 16#C82	2002/3	5FB9/04	71/01/03	87
rFrd	Output speed (输出速度)	8604 = 16#219C	6044	6044	2A/01/07	87
rFt	[Evacuation assign.] (撤离功能分配)	13831 = 16#3607	206C/20	5FBD/76	A6/01/20	258
rIG	[PID integral gain] (PID 积分增益)	11942 = 16#2EA6	2059/2B	5FB3/FB	9C/01/8F	232
rIn	[RV Inhibition] (反向禁止)	3108 = 16#C24	2001/9	5FB3/79	70/01/6D	193
rP2	[Preset ref. PID 2] (预置给定 PID 2)	11921 = 16#2E91	2059/16	5FBF/6F	9C/01/7A	237
rP3	[Preset ref. PID 3] (预置给定 PID 3)	11922 = 16#2E92	2059/17	5FBF/70	9C/01/7B	237
rP4	[Preset ref. PID 4] (预置给定 PID 4)	11923 = 16#2E93	2059/18	9F/01/71	9C/01/7C	237
rPC	PID reference after ramp (斜坡后的 PID 给定)	11982 = 16#2ECE	2059/53	5FB9/E7	9C/01/B7	91
rPE	PID regulator discrepancy (PID 调节器偏差)	11980 = 16#2ECC	2059/51	5FB9/E5	9C/01/B5	91
rPF	PID regulator feedback reference (PID 调节器反馈给定)	11981 = 16#2ECD	2059/52	5FB9/E6	9C/01/B6	91
RPG	[PID prop. gain] (PID 比例增益)	11941 = 16#2EA5	2059/2A	5FB3/FA	9C/01/8E	231
RPI	[Internal PID ref.] (内部 PID 给定)	11920 = 16#2E90	2059/15	5FBF/6E	9C/01/79	231
rPO	PID regulator limit output reference (PID 调节器限值输出给定)	11983 = 16#2ECF	2059/54	5FB9/E8	9C/01/B8	91
rPS	[Ramp switching] (斜坡切换)	9010 = 16#2332	203C/B	5FBC/B3	8E/01/0B	203
rPt	[Ramp type] (斜坡类型)	9004 = 16#232C	203C/5	5FB3/CB	8E/01/05	201
rrS	[Reverse assign.] (反向定义)	11105 = 16#2B61	2051/6	5FBC/FE	98/01/6A	166
rSA	[R1w] (冷态定子电阻 (R1w))	9642 = 16#25AA	2042/2B	5FC2/11	91/01/2B	158
rSAS	[Cust. stator R syn] (同步电机定子电阻)	9682 = 16#25D2	2042/53	5FC2/26	91/01/53	155
rSF	[Fault reset] (故障复位)	7124 = 16#1BD4	2029/19	5FBC/97	84/01/7D	261
rSL	[PID wake up thresh.] (PID 唤醒阈值)	11960 = 16#2DB5	2059/3D	5FBD/21	9C/01/A1	235

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
rSM	[Stator R measured] (冷态定子电阻 (R1r))	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	157
rSM	Asynchronous motor cold state stator resistance (异步电机冷态定子电阻)	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	94
rSMS	[R1rS] (同步电机冷态定子电阻)	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	159
rSMS	Synchronous motor cold state stator resistance (同步电机冷态定子电阻)	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	94
rSP	[Evacuation freq.] (撤离频率)	13833 = 16#3609	206C/22	5FB4/04	A6/01/22	258
rSU	[Evacuation Input V.] (撤离电压)	13832 = 16#3608	206C/21	5FBD/77	A6/01/21	258
rtH	Total motor operating time (电机运行总时间)	3231 = 16#0C9F	2002/20	5FB9/16	71/01/20	93
rtHI	Internal motor operating time (电机内部运行时间)	3232 = 16#0CA0	2002/21	5FB9/17	71/01/21	93
rtO	[Torque R. time out] (转矩管理超时)	9229 = 16#240D	203E/1E	5FBF/32	8F/01/1E	240
rtP0	Motor operating time on last fault (最近一次故障时的电机运行时间)	7260 = 16#1C5C	202A/3D	5FB9/8B	85/01/3D	107
rtP1	Motor operating time on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机运行时间)	7261 = 16#1C5D	202A/3E	5FB9/8C	85/01/3E	109
rtP2	Motor operating time on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机运行时间)	7262 = 16#1C5E	202A/3F	5FB9/8D	85/01/3F	111
rtP3	Motor operating time on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机运行时间)	7263 = 16#1C5F	202A/40	5FB9/8E	85/01/40	113
rtP4	Motor operating time on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机运行时间)	7264 = 16#1C60	202A/41	5FB9/8F	85/01/41	115
rtP5	Motor operating time on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机运行时间)	7265 = 16#1C61	202A/42	5FB9/90	85/01/42	117
rtP6	Motor operating time on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机运行时间)	7266 = 16#1C62	202A/43	5FB9/91	85/01/43	119
rtP7	Motor operating time on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机运行时间)	7267 = 16#1C63	202A/44	5FB9/92	85/01/44	121
rtP8	Motor operating time on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机运行时间)	7268 = 16#1C64	202A/45	5FB9/93	85/01/45	123
rtr	[Init. traverse ctrl] (摆频控制复位)	12210 = 16#2FB2	205C/B	5FBD/25	9E/01/0B	257
SA2	[Summing ref. 2] (求和给定 2)	11801 = 16#2E19	2058/2	5FBD/13	9C/01/02	199
SA3	[Summing ref. 3] (求和给定 3)	11802 = 16#2E1A	2058/3	5FBD/14	9C/01/03	199
SAF	[Stop FW limit sw.] (正转停止限位)	12501 = 16#30D5	205F/2	5FBD/35	9F/01/66	247
SAr	[Stop RV limit sw.] (反转停止限位)	12502 = 16#30D6	205F/3	5FBD/36	9F/01/67	247
SAt	[Thermal alarm stop] (热保护停车推迟)	11021 = 16#2B0D	2050/16	5FB3/E7	98/01/16	268
SCL	[I Limit. frequency] (电流限幅阀值频率)	12306 = 16#3012	205D/7	5FBF/8B	9E/01/6B	229
SCS	Save configuration (保存配置)	8001 = 16#1F41	2032/2	5FBC/9A	9C/01/9A	69
SdC1	[Auto DC inj. level 1] (自动直流注入电流 1)	10403 = 16#28A3	204A/4	5FBF/45	95/01/04	208
SdC1	[Auto DC inj. level 1] (自动直流注入电流 1)	10403 = 16#28A3	204A/4	5FBF/45	95/01/04	223
SdC2	[Auto DC inj. level 2] (自动直流注入电流 2)	10405 = 16#28A5	204A/6	5FBF/47	95/01/06	208
Sdd	[Load slip detection] (负载不跟随监测)	7005 =16#1B5D	2028/6	5FB3/C1	84/01/06	276

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
SFC	[K speed loop filter] (速度环滤波系数)	9105 = 16#2391	203D/6	5FBF/29	8E/01/6A	145
SFr	[Switching freq.] (开关频率)	3102 = 16#C1E	2001/3	5FBF/02	70/01/67	162
SIt	[Speed time integral] (速度环时间常数)	9104 = 16#2390	203D/5	5FBF/28	8E/01/69	146
SLL	[Modbus fault mgt] (Modbus 故障管理)	7010 =16#1B62	2028/B	5FBC/8E	84/01/0B	275
SLP	[Slip compensation] (滑差补偿)	9625 = 16#2599	2042/1A	5FB3/DC	91/01/1A	156
SnC	[Counter wobble] (反相摆频同步)	12212 = 16#2FB4	205C/D	5FBD/26	9E/01/0D	256
SOP	[Volt surge limit. opt] (瞬态过压限幅优化)	12602 = 16#313A	2060/3	5FBD/3D	A0/01/03	163
SP10	[Preset speed 10] (预置速度 10)	11418 = 16#2C9A	2054/13	5FBF/60	9A/01/13	213
SP11	[Preset speed 11] (预置速度 11)	11419 = 16#2C9B	2054/14	5FBF/61	9A/01/14	213
SP12	[Preset speed 12] (预置速度 12)	11420 = 16#2C9C	2054/15	5FBF/62	9A/01/15	213
SP13	[Preset speed 13] (预置速度 13)	11421 = 16#2C9D	2054/16	9F/01/63	9A/01/16	214
SP14	[Preset speed 14] (预置速度 14)	11422 = 16#2C9E	2054/17	5FBF/64	9A/01/17	214
SP15	[Preset speed 15] (预置速度 15)	11423 = 16#2C9F	2054/18	5FBF/65	9A/01/18	214
SP16	[Preset speed 16] (预置速度 16)	11424 = 16#2CA0	2054/19	5FBF/66	9A/01/19	214
SP2	[Preset speed 2] (预置速度 2)	11410 = 16#2C92	2054/B	5FB3/F0	9A/01/0B	211
SP3	[Preset speed 3] (预置速度 3)	11411 = 16#2C93	2054/C	5FB3/F1	9A/01/0C	212
SP4	[Preset speed 4] (预置速度 4)	11412 = 16#2C94	2054/D	5FB3/F2	9A/01/0D	212
SP5	[Preset speed 5] (预置速度 5)	11413 = 16#2C95	2054/E	5FB3/F3	9A/01/0E	212
SP6	[Preset speed 6] (预置速度 6)	11414 = 16#2C96	2054/F	5FB3/F4	9A/01/0F	212
SP7	[Preset speed 7] (预置速度 7)	11415 = 16#2C97	2054/10	5FB3/F5	9A/01/10	212
SP8	[Preset speed 8] (预置速度 8)	11416 = 16#2C98	2054/11	5FB3/F6	9A/01/11	213
SP9	[Preset speed 9] (预置速度 9)	11417 = 16#2C99	2054/12	5FBF/5F	9A/01/12	213
SPAL	Acceleration speed delta (加速速度变化量)	8611 = 16#21A3	6048/1	6048/1	8C/01/0C	140
SPAt	Acceleration time delta (加速时间变化量)	8613 = 16#21A5	6048/2	6048/2	8C/01/0E	140
SPdL	Deceleration speed delta (减速速度变化量)	8614 = 16#21A6	6049/1	6049/1	8C/01/0F	140
SPdt	Deceleration time delta (减速时间变化量)	8616 = 16#21A8	6049/2	6049/2	8C/01/11	141
SPFd	Speed setpoint factor denominator (速度 Setpoint 因数分母)	8643 = 16#21C3	604B/2	604B/2	8C/01/2C	142
SPFn	Speed setpoint factor numerator (速度 Setpoint 因数分子)	8642 = 16#21C2	604B/1	604B/1	8C/01/2B	141
SPG	[Speed prop. gain] (速度环比例增益)	9103 = 16#238F	203D/4	5FB3/D1	8E/01/68	145
SPM	[Ref. memo ass.] (给定记忆分配)	8491 = 16#212B	2036/5C	5FBC/AD	8B/01/5C	218
SPt	[Spin time] (磁通保持时间)	9230 = 16#240E	203E/1F	5FBF/33	8F/01/1F	240

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
SrP	[+/-Speed limitation] (加减速限幅)	11505 = 16#2CF1	2055/6	5FB3/F7	9A/01/6A	216
SSb	[Trq/I limit. stop] 转矩 / 电流超限管理)	9240 =16#2418	203E/29	5FBC/BE	8F/01/29	277
StM	[Max stop time] (最大停车时间)	13814 =16#35EC	206C/F	5FBF/D0	A6/01/0F	271
StO	[Trq/I limit. time out] (转矩 / 电流超限延时)	9241 =16#2419	203E/2A	5FBF/34	8F/01/2A	277
StP	[UnderV. prevention] (欠压保护设置)	7004 =16#1B5C	2028/5	5FB3/C0	84/01/05	271
Str	[Reference saved] (加减速给定保存到)	11503 =16#2CEF	2055/4	5FBD/0C	9A/01/68	215
Strt	[IGBT test] (IGBT 测试)	3112 =16#C28	2001/D	5FBC/0D	70/01/71	272
Stt	[Stop type] (停车类型)	11201 = 16#2BC1	2052/2	5FB3/EB	99/01/02	205
SUL	[Motor surge limit.] (电机电压波动限幅)	12601 = 16#3139	2060/2	5FBD/3C	A0/01/02	162
tA1	[Begin Acc round] (加速始端圆滑系数)	9005 = 16#232D	203C/6	5FB3/CC	8E/01/06	202
tA2	[End Acc round] (加速末端圆滑系数)	9006 = 16#232E	203C/7	5FB3/CD	8E/01/07	202
tA3	[Begin Dec round] (减速始端圆滑系数)	9007 = 16#232F	203C/8	5FB3/CE	8E/01/08	202
tA4	[End Dec round] (减速末端圆滑系数)	9008 = 16#2330	203C/9	5FB3/CF	8E/01/09	202
tAA	[Torque ref. assign.] (转矩给定分配)	9214 = 16#23FE	203E/F	5FBC/B8	8F/01/0F	242
tAC	IGBT alarm time (IGBT 报警时间)	3235 = 16#0CA3	2002/24	5FB9/1A	71/01/24	93
tAr	[Max. restart time] (最大重启动时间)	7123 = 16#1BD3	2029/18	5FBC/96	84/01/7C	262
tbE	[Brake engage delay] (刹车抱紧时间)	10010 = 16#271A	2046/B	5FBF/3C	93/01/0B	223
tbO	[Reel time] (卷绕时间)	12208 = 16#2FAB	205C/9	5FBF/85	9E/01/09	255
tbS	[DC bus maintain tm] (母线电压维持时间)	13812 =16#35F4	206C/D	5FBF/CE	A6/01/0D	271
tCC	[2/3 wire control] (2/3 线控制)	11101 = 16#2B5D	2051/2	5FB3/E8	98/01/66	166
tCt	[2 wire type] (2 线类型)	11102 = 16#2B5E	2051/3	5FB3/E9	98/01/67	166
tdC	[DC injection time 2] (直流注入时间 2)	11211 = 16#2BCB	2052/C	5FBF/53	99/01/0C	207
tdC	[DC injection time 2] (直流注入时间 2)	11211 = 16#2BCB	2052/C	5FBF/53	99/01/0C	281
tdC1	[Auto DC inj. time 1] (自动直流注入时间 1)	10402 = 16#28A2	204A/3	5FBF/44	95/01/03	208
tdC2	[Auto DC inj. time 2] (自动直流注入时间 2)	10404 = 16#28A4	204A/5	5FBF/46	95/01/05	208
tdI	[DC injection time 1] (直流注入时间 1)	11213 = 16#2BCD	2052/E	5FBF/55	99/01/0E	206
tdI	[DC injection time 1] (直流注入时间 1)	11213 = 16#2BCD	2052/E	5FBF/55	99/01/0E	281
tdn	[Traverse ctrl. decel] (摆频控制减速时间)	12207 = 16#2FAF	205C/8	5FBF/84	9E/01/08	255
tFr	[Max frequency] (最大频率)	3103 = 16#C1F	2001/4	5FB3/74	70/01/68	149
tHA	[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	267
tHA	[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	268

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
tHb	DBR thermal state (DBR 热状态)	14114 = 16#3722	206F/F	5FBD/7F	A7/01/73	92
tHd	Drive thermal state (变频器热状态)	3209 = 16#0C89	2002/A	5FB9/0B	71/01/0A	92
tHP0	Motor thermal state on last fault (最近一次故障时的电机热状态)	7280 = 16#1C70	202A/51	5FB9/9D	85/01/51	105
tHP1	Motor thermal state on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机热状态)	7281 = 16#1C71	202A/52	5FB9/9E	85/01/52	108
tHP2	Motor thermal state on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机热状态)	7282 = 16#1C72	202A/53	5FB9/9F	85/01/53	110
tHP3	Motor thermal state on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机热状态)	7283 = 16#1C73	202A/54	5FB9/A0	85/01/54	112
tHP4	Motor thermal state on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机热状态)	7284 = 16#1C74	202A/55	5FB9/A1	85/01/55	114
tHP5	Motor thermal state on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机热状态)	7285 = 16#1C75	202A/56	5FB9/A2	85/01/56	116
tHP6	Motor thermal state on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机热状态)	7286 = 16#1C76	202A/57	5FB9/A3	85/01/57	118
tHP7	Motor thermal state on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机热状态)	7287 = 16#1C77	202A/58	5FB9/A4	85/01/58	120
tHP8	Motor thermal state on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机热状态)	7288 = 16#1C78	202A/59	5FB9/A5	85/01/59	122
tHr	Motor thermal state (电机热状态)	9630 = 16#259E	2042/1F	5FB9/DE	91/01/1F	92
tHt	[Motor protect. type] (热保护类型)	9612 = 16#258C	2042/D	5FB3/D9	91/01/0D	264
tIME	Time (时间)	7392 = 16#1CE0	202B/5D	5FB9/CB	85/01/C1	132
tLA	[AI torque limit. activ.] (激活 AI 转矩限幅功能)	9210 = 16#23FA	203E/B	5FBC/B6	8F/01/0B	241
tLC	[Analog limit. act.] (激活模拟输入限幅)	9213 = 16#23FD	203E/E	5FBC/B7	8F/01/0E	242
tLIG	[Gen. torque lim] (发电状态转矩限幅)	9212 = 16#23FC	203E/D	5FBF/2D	8F/01/0D	241
tLIM	[Motoring torque lim] (电动状态转矩限幅)	9211 = 16#23FB	203E/C	5FBF/2C	8F/01/0C	241
tLS	[Low speed time out] (低速超时)	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	146
tLS	[Low speed time out] (低速超时)	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	235
tnL	[Autotune fault mgt] (自整定故障管理)	7012 =16#1B64	2028/D	5FBC/90	84/01/0D	279
tOb	[Torq. ctrl fault mgt] (转矩管理超时响应)	9228 = 16#240C	203E/1D	5FBC/BD	8F/01/1D	240
tOS	[Load measuring tm.] (负载测算时间)	12307 = 16#3013	205D/8	5FBF/8C	9E/01/6C	228
tr1	[Torque ref. channel] (转矩给定通道)	9221 = 16#2405	203E/16	5FBC/BA	8F/01/16	238
trA	[T2w] (转子时间常数 (T2w))	9667 = 16#25C3	2042/44	5FC2/1C	91/01/44	158
trC	[Yarn control] (摆频控制分配)	12201 = 16#2FA9	205C/2	5FBD/24	9E/01/02	254
trH	[Traverse high] (摆频上限频率)	12202 = 16#2FAA	205C/3	5FBF/7F	9E/01/03	254
trL	[Traverse Low] (摆频下限频率)	12203 = 16#2FAB	205C/4	5FBF/80	9E/01/04	254
trM	[T2r] (转子时间常数 (T2r))	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	157
trM	Rotor time constant (转子时间常数)	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	94
trO	Torque reference after ramp (斜坡后的力矩给定)	9232 = 16#2410	203E/21	5FB9/DC	8F/01/21	90

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
trP	[Torque ramp time] （力矩斜坡时间）	9226 = 16#240A	203E/1B	5FBF/31	8F/01/1B	239
trr	Torque reference before ramp （斜坡前的力矩给定）	9231 = 16#240F	203E/20	5FB9/DB	8F/01/20	90
trt	[Torque ratio]（转矩系数）	9225 = 16#2409	203E/1A	5FBF/30	8F/01/1A	239
tSd	[Torque ref. sign] （转矩给定符号分配）	9222 = 16#2406	203E/17	5FBC/BB	8F/01/17	239
tSM	[UnderV. restart tm] （欠压重起动延时）	13813 =16#35F5	206C/E	5FBF/CF	A6/01/0E	271
tSS	[Trq/spd switching] （力矩 / 速度切换）	9220 = 16#2404	203E/15	5FBC/B9	8F/01/15	238
tSt	[Torque control stop] （转矩管理停车类型）	9227 = 16#240B	203E/1C	5FBC/BC	8F/01/1C	239
tSY	[Sync. wobble] （反相摆频同步输出）	12214 = 16#2FB6	205C/F	5FBD/28	9E/01/0F	256
ttd	[Motor therm. level]（电机热阀值）	11002 = 16#2AFA	2050/3	5FB3/E4	98/01/03	264
ttd	[Motor therm. level]（电机热阀值）	11002 = 16#2AFA	2050 / 3	5FB3/E4	98/01/03	268
ttd2	[Motor2 therm. level] （电机热阀值 2)	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	264
ttd2	[Motor2 therm. level] （电机热阀值 2)	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	268
ttd3	[Motor3 therm. level] （电机热阀值 3)	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	264
ttd3	[Motor3 therm. level] （电机热阀值 3)	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	268
ttr	[Time to restart]（再起动等待时间）	10022 = 16#2726	2046/17	5FBF/42	93/01/17	224
tUL	[Auto-tune assign.]（自整定分配）	9610 = 16#258A	2042/B	5FBC/EF	91/01/0B	253
tUn	[Auto-tuning]（自整定）	9608 = 16#2588	2042/9	5FB3/D7	91/01/09	149
tUP	[Traverse ctrl. accel.] （摆频控制加速时间）	12206 = 16#2FAE	205C/7	5FBF/83	9E/01/07	255
tUS	[Auto tuning status]（自整定状态）	9609 = 16#2589	2042/A	5FC2/08	91/01/0A	150
U0	[U0]	12401 = 16#3071	205E/2	5FBD/2A	9F/01/02	150
U1	[U1]	12403 = 16#3073	205E/4	5FBD/2B	9F/01/04	151
U2	[U2]	12405 = 16#3075	205E/6	5FBD/2D	9F/01/06	151
U3	[U3]	12407 = 16#3077	205E/8	5FBD/2F	9F/01/08	151
U4	[U4]	12409 = 16#3079	205E/9	5FBD/31	9F/01/0A	152
U5	[U5]	12411 = 16#307B	205E/C	5FBD/33	9F/01/0C	152
Ubr	[Braking level]（制动单元释能阀值）	14101 = 16#3715	206F/2	5FBF/D4	A7/01/66	164
UC2	[Vector Control 2pt] （矢量控制 2 点）	14201 = 16#3779	2070/2	5FBD/80	A8/01/02	153
UCAL	Drive line voltage（变频器线电压）	3012 = 16#0BC4	2000/D	5FB0/03	70/01/0D	124
UCb	[Sensitivity]（灵敏度）	3111 = 16#C27	2001/C	5FBF/06	70/01/70	263
UCP	[V. constant power] （恒功率最大电压）	14202 = 16#377A	2070/3	5FBD/81	A8/01/03	153
UdP	Drive software version （变频器软件版本）	3302 = 16#0CE6	2003/3	5FB0/0D	71/01/67	124

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
UFr	[IR compensation] (IR 补偿)	9623 = 16#2597	2042/18	5FC2/0E	91/01/18	156
UIH1	[AI1 max value] (AI1 最大值)	4422 = 16#1146	200E/17	5FBC/3B	77/01/17	169
UIH2	[AI2 max value] (AI2 最大值)	4423 = 16#1147	200E/18	5FBC/3C	77/01/18	170
UIH4	[AI4 max value] (AI4 最大值)	4425 = 16#1149	200E/1A	5FBC/3D	77/01/1A	174
UIL1	[AI1 min value] (AI1 最小值)	4412 = 16#113C	200E/D	5FBC/38	77/01/0D	169
UIL2	[AI2 min value] (AI2 最小值)	4413 = 16#113D	200E/E	5FBC/39	77/01/0E	170
UIL4	[AI4 min value] (AI4 最小值)	4415 = 16#113D	200E/10	5FBC/3A	77/01/10	174
ULn	Power supply voltage (电源电压)	3207 = 16#0C87	2002/8	5FB9/09	71/01/08	92
ULP0	Power supply voltage on last fault (最近一次故障时的电源电压)	7270 = 16#1C66	202A/47	5FB9/94	85/01/47	105
ULP1	Supply voltage on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电源电压)	7271 = 16#1C67	202A/48	5FB9/95	85/01/48	108
ULP2	Supply voltage on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电源电压)	7272 = 16#1C68	202A/49	5FB9/96	85/01/49	110
ULP3	Supply voltage on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电源电压)	7273 = 16#1C69	202A/4A	5FB9/97	85/01/4A	112
ULP4	Supply voltage on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电源电压)	7274 = 16#1C6A	202A/4B	5FB9/98	85/01/4B	114
ULP5	Supply voltage on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电源电压)	7275 = 16#1C6B	202A/4C	5FB9/99	85/01/4C	116
ULP6	Supply voltage on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电源电压)	7276 = 16#1C6C	202A/4D	5FB9/9A	85/01/4D	118
ULP7	Supply voltage on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电源电压)	7277 = 16#1C6D	202A/4E	5FB9/9B	85/01/4E	120
ULP8	Supply voltage on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电源电压)	7278 = 16#1C6E	202A/4F	5FB9/9C	85/01/4F	122
UnS	[Rated motor volt.] (电机额定电压)	9601 = 16#2581	2042/2	5FB3/D3	77/01/10	148
UOH1	[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	4631 = 16#1217	2010/20	5FBC/5C	78/01/20	189
UOH2	[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	4632 = 16#1218	2010/21	5FBC/5D	78/01/21	190
UOH3	[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	4633 = 16#1219	2010/22	5FBC/5E	78/01/22	191
UOL1	[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	4621 = 16#120D	2010/16	5FBC/59	78/01/16	189
UOL2	[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	4622 = 16#120E	2010/17	5FBC/5A	78/01/17	190
UOL3	[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	4623 = 16#120F	2010/18	5FBC/5B	78/01/18	191
UOP	Motor voltage (电机电压)	3208 = 16#0C88	2002/9	5FB9/0A	71/01/09	88
UPL	[Prevention level] (欠压保护电压)	13811 =16#35F3	206C/C	5FBD/74	A6/01/0C	271
UrES	[Evacuation Input V.] (电网电压)	13801 =16#35E9	206C/2	5FBD/70	A6/01/02	270
USb	[UnderV. fault mgt] (欠压管理)	13803 =16#35EB	206C/4	5FBD/72	A6/01/04	270
USI	[+ speed assignment] (加速设置)	11520 = 16#2D00	2055/15	5FBD/0E	9D/01/0E	216
USL	[Undervoltage level] (欠压故障电压)	13802 =16#35EA	206C/3	5FBD/71	A6/01/03	270
USP	[+ speed assignment] (加速设置)	11501 = 16#2CED	2055/2	5FBD/0A	9A/01/66	215

代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
USt	[Undervolt. time out] (欠压故障延时)	13804 =16#35EC	206C/5	5FBD/73	A6/01/05	270
VAL	Load parameter set command (加载参数组命令)	12901 = 16#3265	2063/02	5FB9/ED	A1/01/66	73

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[Speed input %] (预测速度给定系数)	PSr	11951 = 16#2EAF	2059/34	5FB3/FD	9C/01/98	234
[16 preset speeds] (十六个预置速度)	PS16	11404 = 16#2C8C	2054/5	5FBD/09	9A/01/05	211
[2 Configurations] (2 套设置)	CnF1	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	89/01/16	251
[2 Parameter sets] (参数设置选择 1)	CHA1	12902 = 16#3266	2063/3	5FBD/54	A1/01/67	250
[2 preset PID ref.] (2 个 PID 预设给定)	Pr2	11909 = 16#2E85	2059/A	5FBD/1B	9C/01/6E	236
[2 preset speeds] (二个预置速度)	PS2	11401 = 16#2C89	2054/2	5FBD/06	9A/01/02	210
[3 Configurations] (3 套设置)	CnF2	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	89/01/17	252
[3 Parameter sets] (参数设置选择 2)	CHA2	12903 = 16#3267	2063/4	5FBD/55	A1/01/68	250
[4 preset PID ref.] (四个预置 PID 给定)	Pr4	11910 = 16#2E86	2059/B	5FBD/1C	9C/01/6F	236
[4 preset speeds] (四个预置速度)	PS4	11402 = 16#2C8A	2054/3	5FBD/07	9D/01/07	210
[8 preset speeds] (八个预置速度)	PS8	11403 = 16#2C8B	2054/4	5FBD/08	9A/01/04	211
[Traverse ctrl. accel.] (摆频控制加速时间)	tUP	12206 = 16#2FAE	205C/7	5FBF/83	9E/01/07	255
[Acceleration 2] (第二加速时间)	AC2	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	203
[Acceleration 2] (第二加速时间)	AC2	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	217
[Acceleration] (加速度)	ACC	9001 = 16#2329	203C/2	5FBF/1E	8E/01/02	201
[Encoder coupling] (编码器连接)	ECC	5607 =16#15E7	201A/8	5FBC/74	7D/01/08	276
[Analog limit. act.] (激活模拟输入限幅)	tLC	9213 = 16#23FD	203E/E	5FBC/B7	8F/01/0E	242
[AI torque limit. activ.] (激活 AI 转矩限幅功能)	tLA	9210 = 16#23FA	203E/B	5FBC/B6	8F/01/0B	241
[Act. internal PID ref.] (选择内部 PID 给定)	PII	11908 = 16#2E84	2059/9	5FBD/1A	9C/01/6D	231
[Current limit 2] (电流限幅选择)	LC2	9202 = 16#23F2	203E/3	5FBC/B5	8F/01/03	243
[Dec ramp adapt.] (减速时间自适应)	brA	9003 = 16#232B	203C/4	5FB3/CA	8E/01/04	204
[Precharge cont. ass.] (预充电控制分配)	dCO	13841 = 16#3611	206C/2A	5FBD/78	A6/01/2A	259
[Out. contactor ass.] (输出接触器分配)	OCC	13104 = 16#3330	2065/5	5FBD/57	A2/01/69	245
[Line contactor ass.] (输入接触器设置)	LLC	13602 = 16#3522	206A/3	5FBD/6E	A5/01/03	244
[Evacuation assign.] (撤离功能分配)	rFt	13831 = 16#3607	206C/20	5FBD/76	A6/01/20	258
[Ref. memo ass.] (给定记忆分配)	SPM	8491 = 16#212B	2036/5C	5FBC/AD	8B/01/5C	218
[Reverse assign.] (反转)	rrS	11105 = 16#2B61	2051/6	5FBC/FE	98/01/6A	166
[Fast stop assign.] (快速停车分配)	FSt	11204 = 16#2BC4	2052/5	5FBD/04	99/01/05	205
[Auto/Manual assign.] (自动 / 手动分配)	PAU	11970 = 16#2EC2	2059/47	5FBD/22	9C/01/AB	235
[Auto-tune assign.] (自整定分配)	tUL	9610 = 16#258A	2042/B	5FBC/EF	91/01/0B	253

参数名索引

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[External fault ass.] (外部故障分配)	EtF	7131 = 16#1BDB	2029/20	5FBC/99	84/01/84	269
[Fault inhibit assign.] (故障禁止分配)	Inh	7125 =16#1BD5	2029/1A	5FBC/98	84/01/7E	274
[DC injection assign.] (直流注入分配)	dCI	11203 = 16#2BC3	2052/4	5FBD/03	99/01/04	206
[Torque ref. assign.] (力矩给定分配)	tAA	9214 = 16#23FE	203E/F	5FBC/B8	8F/01/0F	242
[Speed ref. assign.] (速度给定分配)	FPI	11950 = 16#2EAE	2059/33	5FBD/1F	9C/01/97	234
[PID feedback ass.] (PID 反馈分配)	PIF	11901 = 16#2E7D	2059/2	5FBD/19	9C/01/66	230
[Freewheel stop ass.] (自由停车分配)	nSt	11202 = 16#2BC2	2052/3	5FBD/02	99/01/03	205
[F1 key assignment] (F1 键分配)	FN1	13501 = 16#34BD	2069/2	5FBD/60	A4/01/66	196
[F2 key assignment] (F2 键分配)	FN2	13502 = 16#34BE	2069/3	5FBD/61	A4/01/67	196
[F3 key assignment] (F3 键分配)	FN3	13503 = 16#34BF	2069/4	5FBD/62	A4/01/68	196
[F4 key assignment] (F4 键分配)	FN4	13504 = 16#34C0	2069/5	5FBD/63	A4/01/69	197
[Drive lock] (变频器锁定)	LES	13601 = 16#3521	206A/2	5FBD/6D	A5/01/02	244
[+ speed assignment] (加速分配)	USI	11520 = 16#2D00	2055/15	5FBD/0E	9D/01/0E	216
[+ speed assignment] (加速分配)	USP	11501 = 16#2CED	2055/2	5FBD/0A	9A/01/66	215
[AO1 assignment] (AO1 分配)	AO1	5021 = 16#139D	2014/16	5FBC/6D	7A/01/16	188
[AO2 assignment] (AO2 分配)	AO2	5022 = 16#139E	2014/17	5FBC/6E	7A/01/17	190
[AO3 assignment] (AO3 分配)	AO3	5023 = 16#139F	2014/18	5FBC/6F	7A/01/18	191
[Fluxing assignment] (预磁分配)	FLI	13901 = 16#364D	206D/2	5FBD/79	A6/01/66	219
[Brake assignment] (制动分配)	bLC	10001 = 16#2711	2046/2	5FBC/F1	93/01/02	221
[JOG] (寸动)	JOG	11110 = 16#2B66	2051/B	5FBC/FF	98/01/6F	209
[LO1 assignment] (LO1 分配)	LO1	5009 = 16#1391	2014/A	5FB3/7D	7A/01/0A	184
[LO2 assignment] (LO2 分配)	LO2	5010 = 16#1392	2014/B	5FBC/6A	7A/01/0B	185
[LO3 assignment] (LO3 分配)	LO3	5011 = 16#1393	2014/C	5FBC/6B	7A/01/0C	186
[LO4 assignment] (LO4 分配)	LO4	5012 = 16#1394	2014/D	5FBC/6C	7A/01/0D	187
[Weight sensor ass.] (称重传感器分配)	PES	10070 = 16#2756	2046/47	5FBC/F4	93/01/47	226
[R2 Assignment] (R2 分配)	r2	5002 = 16#138A	2014/3	5FB3/7C	7A/01/03	181
[R3 Assignment] (R3 分配)	r3	5003 = 16#138B	2014/4	5FBC/67	7A/01/04	182
[R4 Assignment] (R4 分配)	r4	5004 = 16#138C	2014/5	5FBC/68	7A/01/05	183
[-Speed assignment] (减速分配)	dSI	11521 = 16#2D01	2055/16	5FBD/0F	9A/01/7A	216
[-Speed assignment] (减速分配)	dSP	11502 = 16#2CEE	2055/3	5FBD/0B	9A/01/67	215
[R1 Assignment] (R1 分配)	r1	5001 = 16#1389	2014/2	5FB3/7B	7A/01/02	179

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[AI2 4-20mA loss] (AI2 4-20mA 缺失)	LFL2	7003 =16#1B5B	2028/4	5FB3/BF	84/01/04	273
[AI3 4-20mA loss] (AI3 4-20mA 缺失)	LFL3	7013 =16#1B65	2028/E	5FB3/C3	84/01/0E	273
[AI4 4-20mA loss] (AI4 4-20mA 缺失)	LFL4	7014 =16#1B66	2028/F	5FB3/C4	84/01/0F	273
[PID error Alarm] (PID 误差报警)	PEr	11963 = 16#2EBB	2059/40	5FB4/01	9C/01/A4	233
[Max fbk alarm] (反馈超上限报警)	PAH	11962 = 16#2EBA	2059/3F	5FB3/FF	9C/01/A3	233
[Min fbk alarm] (反馈超下限报警)	PAL	11961 = 16#2EB9	2059/3E	5FB3/FE	9C/01/A2	233
[Torque control stop] (力矩控制停车)	tSt	9227 = 16#240B	203E/1C	5FBC/BC	8F/01/1C	239
[Thermal alarm stop] (热保护停车推迟)	SAt	11021 = 16#2B0D	2050/16	5FB3/E7	98/01/16	268
[Trq/I limit. stop] (转矩 / 电流超限管理)	SSb	9240 =16#2418	203E/29	5FBC/BE	8F/01/29	277
[Begin Acc round] (加速始端圆滑系数)	tA1	9005 = 16#232D	203C/6	5FB3/CC	8E/01/06	202
[Begin Dec round] (减速始端圆滑系数)	tA3	9007 = 16#232F	203C/8	5FB3/CE	8E/01/08	202
[End Acc round] (加速末端圆滑系数)	tA2	9006 = 16#232E	203C/7	5FB3/CD	8E/01/07	202
[End Dec round] (减速末端圆滑系数)	tA4	9008 = 16#2330	203C/9	5FB3/CF	8E/01/09	202
[Automatic autotune] (自整定)	AUt	9615 = 16#258F	2042/10	5FC2/0B	91/01/10	149
[Auto-tuning] (自整定)	tUn	9608 = 16#2588	2042/9	5FB3/D7	91/01/09	149
[Negative deadband] (负静带设置)	dbn	9223 = 16#2407	203E/18	5FBF/2E	8F/01/18	240
[Positive deadband] (正静带设置)	dbP	9224 = 16#2408	203E/19	5FBF/2F	8F/01/19	240
[BRH b0]	brH0	10050 = 16# 2742 (位 0)	2046/33 (位 0)	5FBC/F3 (位 0)	93/01/33 (位 0)	224
[BRH b1]	brH1	10050 = 16# 2742 (位 1)	2046/33 (位 1)	5FBC/F3 (位 1)	93/01/33 (位 1)	224
[BRH b2]	brH2	10050 = 16# 2742 (位 2)	2046/33 (位 2)	5FBC/F3 (位 2)	93/01/33 (位 2)	224
[BRH b3]	brH3	10050 = 16# 2742 (位 3)	2046/33 (位 3)	5FBC/F3 (位 3)	93/01/33 (位 3)	224
[BRH b4]	brH4	10050 = 16# 2742 (位 4)	2046/33 (位 4)	5FBC/F3 (位 4)	93/01/33 (位 4)	225
[AI net. channel] (虚拟 AI 通道)	AIC1	5282 = 16#14A2	2016/53	5FBC/70	7B/01/53	230
[Cmd channel 1] (命令通道 1)	Cd1	8423 = 16#20E7	2036/18	5FBC/A8	8B/01/18	194
[Cmd channel 2] (命令通道 2)	Cd2	8424 = 16#20E8	2036/19	5FBC/A9	8B/01/19	194
[Ref.1 channel] (给定 1 通道)	Fr1	8413 = 16#20DD	2036/E	5FBC/A4	8B/01/0E	193
[Ref.1B channel] (给定 1B 通道)	Fr1b	8415 = 16#20DF	2036/10	5FBC/A6	8B/01/10	198
[Ref.2 channel] (给定 2 通道)	Fr2	8414 = 16#20DE	2036/F	5FBC/A5	8B/01/0F	195
[Torque ref. channel] (力矩给定通道)	tr1	9221 = 16#2405	203E/16	5FBC/BA	8F/01/16	238

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[2/3 wire control] (2/3 线控制)	tCC	11101 = 16#2B5D	2051/2	5FB3/E8	98/01/66	166
[HMI cmd.] (HMI 命令)	bMP	13529 = 16#34D9	2069/1E	5FBD/6C	A4/01/82	197
[Pairing password] (配对密码)	PPI	14001 = 16#36B1	206E/2	5FBD/7A	A7/01/02	279
[Gen. speed coeff] (电机速度系数 (下降))	COr	12304 = 16#3010	205D/5	5FBF/89	9E/01/69	228
[Motor speed coeff.] (电机速度系数 (上升))	COF	12303 = 16#300F	205D/4	5FBF/88	9E/01/68	228
[Trq/spd switching] (力矩 / 速度切换)	tSS	9220 = 16#2404	203E/15	5FBC/B9	8F/01/15	238
[Ramp switching] (斜坡切换)	rPS	9010 = 16#2332	203C/B	5FBC/B3	8E/01/0B	203
[Ref 1B switching] (给定 1B 切换)	rCb	8412 = 16#20DC	2036/D	5FBC/A3	8B/01/0D	198
[Cmd switching] (命令切换)	CCS	8421 = 16#20D1	2036/16	5FBC/A7	8B/01/16	194
[Ref. 2 switching] (给定 2 切换)	rFC	8411 = 16#20DB	2036/C	5FBC/A2	8B/01/0C	195
[Slip compensation] (滑差补偿)	SLP	9625 = 16#2599	2042/1A	5FB3/DC	91/01/1A	156
[IR compensation] (IR 补偿)	UFr	9623 = 16#2597	2042/18	5FC2/0E	91/01/18	156
[Config. Active] (有效配置)	CNFS	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	86
[Syn. EMF constant] (同步电机电动势)	PHS	9673 = 16#25C9	2042/4A	5FC2/21	91/01/4A	154
[Brake contact] (制动接触器)	bCI	10009 = 16#2719	2046/A	5FBC/F2	93/01/0A	221
[Yarn control] (摆频控制分配)	trC	12201 = 16#2FA9	205C/2	5FBD/24	9E/01/02	254
[Vector Control 2pt] (矢量控制 2 点)	UC2	14201 = 16#3779	2070/2	5FBD/80	A8/01/02	153
[Copy channel 1 <--> 2] (复制通道 1 <--> 2)	COP	8402 = 16#20D2	2036/3	5FBC/A0	8B/01/03	195
[Correction min spd] (负载修正 – 频率下限)	LbC1	14303 = 16#37DF	2071/4	5FBF/D6	A8/01/68	165
[Load correction] (负载修正)	LbC	14302 = 16#37DE	2071/3	5FBF/D5	A8/01/67	164
[Correction max spd] (负载修正 – 频率上限)	LbC2	14304 = 16#37E0	2071/5	5FBF/D7	A8/01/69	165
[Counter wobble] (反相摆频同步)	SnC	12212 = 16#2FB4	205C/D	5FBD/26	9E/01/0D	256
[Rated mot. current] (电机额定电流)	nCr	9603 = 16#2583	2042/4	5FB3/D5	91/01/04	148
[Nominal I sync.] (同步电机额定电流)	nCrS	9670 = 16#25C6	2042/47	5FC2/1E	91/01/47	154
[Mot. therm. current] (电机热保护电流)	ItH	9622 = 16#2596	2042/17	5FB3/DB	2A/01/0A	145
[Traverse ctrl. decel] (摆频控制减速时间)	tdn	12207 = 16#2FAF	205C/8	5FBF/84	9E/01/08	255
[Deceleration 2] (第二减速时间)	dE2	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	203
[Deceleration 2] (第二减速时间)	dE2	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	217
[Deceleration] (减速)	dEC	9002 = 16#232A	203C/3	5FBF/1F	8E/01/03	201
[Brake engage delay] (刹车抱紧时间)	tbE	10010 = 16#271A	2046/B	5FBF/3C	93/01/0B	223
[Decrease ref. speed] (摆频基频减小量)	dtF	12211 = 16#2FB3	205C/C	5FBF/86	9E/01/0C	256

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[Disable limit sw.] (禁用限位开关)	CLS	12507 = 16#30DB	205F/8	5FBD/3B	9F/01/6C	248
[Motor2 therm. level] (电机热阀值 2)	ttd2	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	264
[Motor2 therm. level] (电机热阀值 2)	ttd2	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	268
[Motor3 therm. level] (电机热阀值 3)	ttd3	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	264
[Motor3 therm. level] (电机热阀值 3)	ttd3	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	268
[Motor therm. level] (电机热阀值)	ttd	11002 = 16#2AFA	2050/3	5FB3/E4	98/01/03	264
[Motor therm. level] (电机热阀值)	ttd	11002 = 16#2AFA	2050 / 3	5FB3/E4	98/01/03	268
[Load slip detection] (负载不跟随监测)	Sdd	7005 =16#1B5D	2028/6	5FB3/C1	84/01/06	276
[Ramp divider] (减速斜坡除数)	dCF	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	206
[Ramp divider] (减速斜坡除数)	dCF	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	280
[ENA system] (ENA 系统)	EnA	12101 = 16#2F45	205B/2	5FBD/23	9D/01/66	161
[Load sharing] (负载平衡)	LbA	14301 = 16#37DD	2071/2	5FBD/83	A8/01/66	164
[Braking balance] (制动平衡)	bbA	14102 = 16#3716	206F/3	5FBD/7B	A7/01/67	164
[Auto tuning status] (自整定状态)	tUS	9609 = 16#2589	2042/A	5FC2/08	91/01/0A	150
[F1]	F1	12404 = 16#3074	205E/5	5FBD/2C	9F/01/05	151
[F2]	F2	12406 = 16#3076	205E/7	5FBD/2E	9F/01/07	151
[F3]	F3	12408 = 16#3078	205E/9	5FBD/30	9F/01/09	152
[F4]	F4	12410 = 16#307A	205E/B	5FBD/32	9F/01/0B	152
[F5]	F5	12412 = 16#307C	205E/D	5FBD/34	9F/01/0D	152
[Stop RV limit sw.] (反向停车限位)	LAr	11602 = 16#2D52	2056/3	5FBD/11	9B/01/03	220
[Stop RV limit sw.] (反转停止限位)	SAr	12502 = 16#30D6	205F/3	5FBD/36	9F/01/67	247
[Stop FW limit sw.] (正向停车限位)	LAF	11601 = 16#2D51	2056/2	5FBD/10	9B/01/02	220
[Stop FW limit sw.] (正转停止限位)	SAF	12501 = 16#30D5	205F/2	5FBD/35	9F/01/66	247
[Slowdown reverse] (反转减速限位开关)	dAr	12504 = 16#30D8	205F/5	5FBD/38	9F/01/69	248
[Slowdown forward] (正转减速限位开关)	dAF	12503 = 16#30D7	205F/4	5FBD/37	9F/01/68	248
[Engage at reversal] (反转时制动)	bEd	10020 = 16#2724	2046/15	5FBF/41	93/01/15	223
[AI1 filter] (AI1 滤波器)	AI1F	4452 = 16#1164	200E/35	5FBC/44	77/01/35	169
[AI2 filter] (AI2 滤波器)	AI2F	4453 = 16#1165	200E/36	5FBC/45	77/01/36	170
[AI3 filter] (AI3 滤波器)	AI3F	4454 = 16#1166	200E/37	5FBC/46	77/01/37	172
[AI4 filter] (AI4 滤波器)	AI4F	4455 = 16#1167	200E/38	5FBC/47	77/01/38	174
[AO1 Filter] (AO1 滤波器)	AO1F	4611 = 16#1203	2010/C	5FBC/56	78/01/0C	189

参数名索引

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[AO2 Filter] (AO2 滤波器)	AO2F	4612 = 16#1204	2010/D	5FBC/57	78/01/0D	190
[AO3 Filter] (AO3 滤波器)	AO3F	4613 = 16#1205	2010/E	5FBC/58	78/01/0E	191
[RP filter] (RP 滤波器)	PFI	13304 = 16#33F8	2067/5	5FBD/5B	A3/01/69	176
[Sharing filter] (负载分配滤波器)	LbF	14306 = 16#37E2	2071/7	5FBF/D9	A8/01/6B	165
[Freq. signal filter] (频率信号滤波器)	EFI	13312 = 16#3400	2067/D	5FBD/5E	A3/01/71	178
[Sinus filter] (正弦滤波器)	OFI	3109 = 16#C25	2001/A	5FBC/0B	70/01/6E	162
[End reel] (卷绕结束)	EbO	12213 = 16#2FB5	205C/E	5FBD/27	9E/01/0E	255
[Motor fluxing] (电机预磁设置)	FLU	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	146
[Motor fluxing] (电机预磁设置)	FLU	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	219
[Ramp type] (斜坡类型)	rPt	9004 = 16#232C	203C/5	5FB3/CB	8E/01/05	201
[Reference template] (给定模板)	bSP	3106 = 16#C22	2001/7	5FB3/77	70/01/6B	168
[Evacuation freq.] (撤离频率)	rSP	13833 = 16#3609	206C/22	5FB4/04	A6/01/22	258
[Brake engage freq] (刹车闭合频率)	bEn	10003 = 16#2713	2046/4	5FBF/36	93/01/04	222
[Rated motor freq.] (电机额定频率)	FrS	9602 = 16#2582	2042/3	5FB3/D4	91/01/03	149
[Nominal freq sync.] (同步电机额定频率)	FrSS	9679 = 16#25CF	2042/50	5FC2/24	91/01/50	159
[Brake release freq] (刹车释放频率)	blr	10012 = 16#271C	2046/D	5FB3/E1	93/01/0D	222
[Freq. Const Power] (恒功率最大频率)	FCP	14203 = 16#377B	2070/4	5FBD/82	A8/01/04	153
[Switching freq.] (开关频率)	SFr	3102 = 16#C1E	2001/3	5FBF/02	70/01/67	162
[I Limit. frequency] (电流限幅阀值频率)	SCL	12306 = 16#3012	205D/7	5FBF/8B	9E/01/6B	229
[Jog frequency] (寸动频率)	JGF	11111 = 16#2B67	2051/C	5FBF/50	98/01/70	209
[Max frequency] (最大频率)	tFr	3103 = 16#C1F	2001/4	5FB3/74	70/01/68	149
[PID derivative gain] (PID 微分增益)	rdG	11943 = 16#2EA7	2059/2C	5FB3/FC	9C/01/90	232
[ENA integral gain] (ENA 积分增益)	GIE	12104 = 16#2F48	205B/5	5FBF/7D	9D/01/69	161
[PID integral gain] (PID 积分增益)	rIG	11942 = 16#2EA6	2059/2B	5FB3/FB	9C/01/8F	232
[ENA prop.gain] (ENA 比例增益)	GPE	12103 = 16#2F47	205B/4	5FBF/7C	9D/01/68	161
[PID prop. gain] (PID 比例增益)	RPG	11941 = 16#2EA5	2059/2A	5FB3/FA	9C/01/8E	231
[Speed prop. gain] (速度比例增益)	SPG	9103 = 16#238F	203D/4	5FB3/D1	8E/01/68	145
[CANopen fault mgt] (CANopen 故障管理)	COL	7011 =16#1B63	2028/C	5FBC/8F	84/01/0C	275
[Modbus fault mgt] (Modbus 故障管理)	SLL	7010 =16#1B62	2028/B	5FBC/8E	84/01/0B	275
[Network fault mgt] (网络故障管理)	CLL	7015 =16#1B67	2028/10	5FBC/93	84/01/10	275
[Torq. ctrl fault mgt] (转矩管理超时响应)	tOb	9228 = 16#240C	203E/1D	5FBC/BD	8F/01/1D	240

参数名索引

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[Gen. torque lim] (发电状态转矩限幅)	tLIG	9212 = 16#23FC	203E/D	5FBF/2D	8F/01/0D	241
[Motoring torque lim] (电动状态转矩限幅)	tLIM	9211 = 16#23FB	203E/C	5FBF/2C	8F/01/0C	241
[Motor surge limit.] (电机电压波动限幅)	SUL	12601 = 16#3139	2060/2	5FBD/3C	A0/01/02	162
[+/-Speed limitation] (加 / 减速限幅)	SrP	11505 = 16#2CF1	2055/6	5FB3/F7	9A/01/6A	216
[Current Limitation] (电流限幅 1)	CLI	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	162
[Current Limitation] (电流限幅 1)	CLI	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	93/01/D2	243
[Current Limitation] (电流限幅 1)	CLI	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	146
[LO1 active at] (LO1 有效条件)	LO1S	4209 = 16#1071	200C/2D	5FBC/20	76/01/0A	184
[LO2 active at] (LO2 有效条件)	LO2S	4210 = 16#1072	200C/B	5FBC/21	76/01/0B	185
[LO3 active at] (LO3 有效条件)	LO3S	4211 = 16#1073	200C/C	5FBC/22	76/01/0C	186
[LO4 active at] (LO4 有效条件)	LO4S	4212 = 16#1074	200C/D	5FBC/23	76/01/0D	187
[Macro configuration] (宏配置)	CFG	3052 = 16#BEC	2000/35	5FBC/07	70/01/35	144
[Customized macro] (定制宏)	CCFG	3053 = 16#BED	2000/36	5FB9/02	70/01/36	144
[LO1 holding time] (LO1 保持时间)	LO1H	4229 = 16#1085	200C/1E	5FBC/28	76/01/1E	184
[LO2 holding time] (LO2 保持时间)	LO2H	4230 = 16#1086	200C/1F	5FBC/29	76/01/1F	185
[LO3 holding time] (LO3 保持时间)	LO3H	4231 = 16#1087	200C/20	5FBC/2A	76/01/20	186
[LO4 holding time] (LO4 保持时间)	LO4H	4232 = 16#1088	200C/21	5FBC/2B	76/01/21	187
[R1 Holding time] (R1 保持时间)	r1H	4221 = 16#107D	200C/16	5FBC/24	76/01/16	180
[R2 Holding time] (R2 保持时间)	r2H	4222 = 16#107E	200C/17	5FBC/25	76/01/17	181
[R3 Holding time] (R3 保持时间)	r3H	4223 = 16#107F	200C/18	5FBC/26	76/01/18	182
[R4 Holding time] (R4 保持时间)	r4H	4224 = 16#1080	200C/19	5FBC/27	76/01/19	183
[Reference saved] (加减速给定保存到)	Str	11503 =16#2CEF	2055/4	5FBD/0C	9A/01/68	215
[Multimotors] (多电机设置)	CHM	8025 = 16#1F59	2032/1A	5FBC/9E	89/01/1A	251
[Prevention level] (欠压保护电压)	UPL	13811 =16#35F3	206C/C	5FBD/74	A6/01/0C	271
[Undervoltage level] (欠压故障电压)	USL	13802 =16#35EA	206C/3	5FBD/71	A6/01/03	270
[Number of pulses] (脉冲数)	PGI	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	159
[Number of pulses] (脉冲数)	PGI	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	177
[Nominal motor slip] (电机额定滑差)	nSL	9605 = 16#2585	2042/6	5FB9/DD	91/01/06	157
[Torque offset] (转矩偏置)	LbC3	14305 = 16#37E1	2071/6	5FBF/D8	A8/01/6A	165
[Volt surge limit. opt] (瞬态过压限幅优化)	SOP	12602 = 16#313A	2060/3	5FBD/3D	A0/01/03	163
[Pole pairs] (同步电机极对数)	PPnS	9672 = 16#25C8	2042/49	5FC2/20	91/01/49	154

参数名索引

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[Output Phase Loss] (输出缺相)	OPL	9611 = 16#258B	2042/C	5FB3/D8	91/01/0C	266
[Input phase loss] (输入缺相)	IPL	7002 = 16#1B5A	2028/3	5FB3/BE	84/01/03	266
[Low speed] (低速频率)	LSP	3105 = 16#C21	2001/6	5FB3/76	70/01/6A	145
[AI2 range] (AI2 范围)	AI2L	4483 = 16#1183	200E/54	5FBC/50	77/01/54	171
[AI3 range] (AI3 范围)	AI3L	4484 = 16#1184	200E/55	5FBC/51	77/01/55	172
[AI4 range] (AI4 范围)	AI4L	4485 = 16#1185	200E/56	5FBC/52	77/01/56	175
[Point 1 X] (点 1X)	LP1	10071 = 16#2757	2046/48	5FBC/F5	93/01/48	226
[Point 1Y] (点 1Y)	CP1	10072 = 16#2758	2046/49	5FBC/F6	93/01/49	226
[Point 2 X] (点 2X)	LP2	10073 = 16#2759	2046/4A	5FBC/F7	93/01/4A	226
[Point 2Y] (点 2Y)	CP2	10074 = 16#275A	2046/4B	5FBC/F8	93/01/4B	227
[AI1 Interm. point X] (AI1 拐点 X)	AI1E	4462 = 16#116E	200E/3F	5FBC/48	77/01/3F	169
[AI2 Interm. point X] (AI2 拐点 X)	AI2E	4463 = 16#116F	200E/40	5FBC/49	77/01/40	171
[AI3 Interm. point X] (AI2 拐点 X)	AI3E	4464 = 16#1170	200E/41	5FBC/4A	77/01/4A	173
[AI4 Interm. point X] (AI4 拐点 X)	AI4E	4465 = 16#1171	200E/42	5FBC/4B	77/01/42	175
[AI1 Interm. point Y] (AI1 拐点 Y)	AI1S	4472 = 16#1178	200E/49	5FBC/4C	77/01/49	169
[AI2 Interm. point Y] (AI2 拐点 Y)	AI2S	4473 = 16#1179	200E/4A	5FBC/4D	77/01/4A	171
[AI3 Interm. point Y] (AI3 拐点 Y)	AI3S	4474 = 16#117A	200E/4B	5FBC/4E	77/01/4A	173
[AI4 Interm. point Y] (AI4 拐点 Y)	AI4S	4475 = 16#117B	200E/4C	5FBC/4F	77/01/4C	175
[Pr] (极对数 (p))	PPn	9618 = 16#2592	2042/13	5FB3/DA	91/01/13	158
[UnderV. prevention] (欠压保护设置)	StP	7004 =16#1B5C	2028/5	5FB3/C0	84/01/05	271
[Stop Key priority] (STOP 键优先)	PSt	64002 = 16#FA02	2262/3	5FBD/88	94/01/06	193
[Profile] (配置文件)	CHCF	8401 = 16#20D1	2036/2	5FBC/9F	8B/01/02	193
[DB res. protection] (DB 电阻器保护)	brO	14111 =16#371F	206F/C	5FBD/7C	A7/01/70	278
[Rated motor power] (电机额定功率)	nPr	9613 = 16#258D	2042/E	5FC2/0A	91/01/0E	148
[DB Resistor Power] (DB 电阻器功率)	brP	14112 =16#3720	206F/D	5FBD/7D	A7/01/71	278
[Quick step High] (上限突跳频率)	qSH	12204 = 16#2FAC	205C/5	5FBF/81	9E/01/05	254
[Quick step Low] (下限突跳频率)	qSL	12205 = 16#2FAD	205C/6	5FBF/82	9E/01/06	254
[Torque R. time out] (转矩管理超时)	rtO	9229 = 16#240D	203E/1E	5FBF/32	8F/01/1E	240
[R1 Active at] (R1 有效条件)	r1S	4201 = 16#1069	200C/2	5FBC/1C	76/01/02	180
[Stator R measured] (冷态定子电阻 (R1r))	rSM	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	157
[R1rS] (冷态定子电阻 (R1rS))	rSMS	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	159

参数名索引

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[R1w] (冷态定子电阻 (R1w))	rSA	9642 = 16#25AA	2042/2B	5FC2/11	91/01/2B	158
[R2 Active at] (R2 有效条件)	r2S	4202 = 16#106A	200C/3	5FBC/1D	76/01/03	181
[R3 Active at] (R3 有效条件)	r3S	4203 = 16#106B	200C/4	5FBC/1E	76/01/04	182
[R4 Active at] (R4 有效条件)	r4S	4204 = 16#106C	200C/5	5FBC/1F	76/01/05	183
[PID ramp] (PID 斜坡)	PrP	11984 = 16#2ED0	2059/55	5FBF/7B	9C/01/B9	232
[Reduction ratio] (ENA 变速箱减速比)	rAP	12105 = 16#2F49	205B/6	5FBF/7E	9D/01/6A	161
[Torque ratio] (转矩系数)	trt	9225 = 16#2409	203E/1A	5FBF/30	8F/01/1A	239
[PID integral reset] (PID 积分重置)	PIS	11944 = 16#2EA8	2059/2D	5FBD/1E	9C/01/91	234
[Automatic restart] (自动重启动)	Atr	7122 = 16#1BD2	2029/17	5FB3/C9	84/01/7B	262
[Noise reduction] (电机噪声抑制)	nrd	3107 = 16#C23	2001/8	5FB3/78	70/01/6C	162
[Internal PID ref.] (内部 PID 给定)	RPI	11920 = 16#2E90	2059/15	5FBF/6E	9C/01/79	231
[Multiplier ref. 2] (乘给定 2)	MA2	11821 = 16#2E2D	2058/16	5FBD/17	9C/01/16	200
[Multiplier ref. 3] (乘给定 3)	MA3	11822 = 16#2E2E	2058/17	5FBD/18	9C/01/17	200
[Max PID reference] (PID 给定最大值)	PIP2	11907 = 16#2E83	2059/8	5FBF/6D	9C/01/6C	231
[Min PID reference] (PID 给定最小值)	PIP1	11906 = 16#2E82	2059/7	5FBF/6C	9C/01/6B	231
[Preset ref. PID 2] (预置给定 PID 2)	rP2	11921 = 16#2E91	2059/16	5FBF/6F	9C/01/7A	237
[Preset ref. PID 3] (预置给定 PID 3)	rP3	11922 = 16#2E92	2059/17	5FBF/70	9C/01/7B	237
[Preset ref. PID 4] (预置给定 PID 4)	rP4	11923 = 16#2E93	2059/18	9F/01/71	9C/01/7C	237
[Summing ref. 2] (求和给定 2)	SA2	11801 = 16#2E19	2058/2	5FBD/13	9C/01/02	199
[Summing ref. 3] (求和给定 3)	SA3	11802 = 16#2E1A	2058/3	5FBD/14	9C/01/03	199
[Subtract ref. 2] (减给定 2)	dA2	11811 = 16#2E23	2058/C	5FBD/15	9C/01/0C	199
[Subtract ref. 3] (减给定 3)	dA3	11812 = 16#2E24	2058/D	5FBD/16	9C/01/0D	199
[Manual reference] (手动给定)	PIM	11954 = 16#2EB2	2059/37	5FBD/20	9C/01/9B	235
[Catch on the fly] (飞车起动)	FLr	3110 = 16#C26	2001/B	5FB3/7A	70/01/6F	263
[Fault reset] (故障复位)	rSF	7124 = 16#1BD4	2029/19	5FBC/97	84/01/7D	261
[Cust. stator R syn] (同步电机定子电阻)	rSAS	9682 = 16#25D2	2042/53	5FC2/26	91/01/53	155
[LI1 On Delay] (LI1 0->1 延时)	L1d	4001 = 16#FA1	200A/2	5FBC/0E	75/01/02	167
[LI10 On Delay] (LI10 0->1 延时)	L10d	4010 = 16#FAA	200A/B	5FBC/17	75/01/0B	167
[LI12 On Delay] (LI12 0->1 延时)	L12d	4012 = 16#FAC	200A/D	5FBC/19	75/01/0D	167
[LI13 On Delay] (LI13 0->1 延时)	L13d	4013 = 16#FAD	200A/E	5FBC/1A	75/01/0E	167
[LI14 On Delay] (LI14 0->1 延时)	L14d	4014 = 16#FAE	200A/F	5FBC/1B	75/01/0F	167

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[LI2 On Delay] (LI2 0->1 延时)	L2d	4002 = 16#FA2	200A/3	5FBC/0F	75/01/03	167
[LI3 On Delay] (LI3 0->1 延时)	L3d	4003 = 16#FA3	200A/4	5FBC/10	75/01/04	167
[LI4 On Delay] (LI4 0->1 延时)	L4d	4004 = 16#FA4	200A/5	5FBC/11	75/01/05	167
[LI5 On Delay] (LI5 0->1 延时)	L5d	4005 = 16#FA5	200A/6	5FBC/12	75/01/06	167
[LI6 On Delay] (LI6 0->1 延时)	L6d	4006 = 16#FA6	200A/7	5FBC/13	75/01/07	167
[LI7 On Delay] (LI7 0->1 延时)	L7d	4007 = 16#FA7	200A/8	5FBC/14	75/01/08	167
[LI8 On Delay] (LI8 0->1 延时)	L8d	4008 = 16#FA8	200A/9	5FBC/15	75/01/09	167
[LI9 On Delay] (LI9 0->1 延时)	L9d	4009 = 16#FA9	200A/A	5FBC/16	75/01/0A	167
[LI11 On Delay] (LI11 0->1 延时)	L11d	4011 = 16#FAB	200A/C	5FBC/18	75/01/0C	167
[LO1 delay time] (LO1 延时)	LO1d	4249 = 16#1099	200C/32	5FBC/30	76/01/32	184
[LO2 delay time] (LO2 延时)	LO2d	4250 = 16#109A	200C/33	5FBC/31	76/01/33	185
[LO3 delay time] (LO3 延时)	LO3d	4251 = 16#109B	200C/34	5FBC/32	76/01/34	186
[LO4 delay time] (LO4 延时)	LO4d	4252 = 16#109C	200C/35	5FBC/33	76/01/35	187
[R1 Delay time] (R1 延时)	r1d	4241 = 16#1091	200C/2A	5FBC/2C	76/01/2A	180
[R2 Delay time] (R2 延时)	r2d	4242 = 16#1092	200C/2B	5FBC/2D	76/01/2B	181
[R3 Delay time] (R3 延时)	r3d	4243 = 16#1093	200C/2C	5FBC/2E	76/01/2C	182
[R4 Delay time] (R4 延时)	r4d	4244 = 16#1094	200C/2D	5FBC/2F	76/01/2D	183
[Output contact. fdbk] (输出接触器反馈)	rCA	13103 = 16#332F	2065/4	5FBD/56	A2/01/68	245
[Max PID feedback] (最大 PID 反馈)	PIF2	11905 = 16#2E81	2059/6	5FBF/6B	9C/01/6A	230
[Min PID feedback] (最小 PID 反馈)	PIF1	11904 = 16#2E80	2059/5	5FBF/6A	9C/01/69	230
[Output Ph rotation] (改变输出相序)	PHr	13401 = 16#3459	2068/2	5FBD/5F	A4/01/02	150
[Jump at reversal] (变转向频率跳变值)	JdC	10013 = 16#271D	2046/E	5FBF/3F	93/01/0E	223
[Sensitivity] (灵敏度)	UCb	3111 = 16#C27	2001/C	5FBF/06	70/01/70	263
[Current threshold] (电机电流阀值)	Ctd	11001 = 16#2AF9	2050/2	5FB3/E3	98/01/02	146
[Freq. threshold] (频率阈值)	Ftd	11003 = 16#2AFB	2050/4	5FB3/E5	98/01/04	147
[Braking level] (制动单元释能阀值)	Ubr	14101 = 16#3715	206F/2	5FBF/D4	A7/01/66	164
[Freq. threshold 2] (频率阈值 2)	F2d	11004 = 16#2AFC	2050/5	5FB3/E6	98/01/05	147
[Ramp 2 threshold] (斜坡 2 阈值)	Frt	9011 = 16#2333	203C/C	5FB3/D0	8E/01/0C	202
[PID wake up thresh.] (PID 唤醒阈值)	rSL	11960 = 16#2DB5	2059/3D	5FBD/21	9C/01/A1	235
[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	tHA	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	267
[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	tHA	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	268

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[Low speed time out] (低速运行超时)	tLS	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	146
[Low speed time out] (低速运行超时)	tLS	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	235
[Current ramp time] (电流斜坡时间)	brr	10015 = 16#271F	2046/10	5FBF/40	93/01/10	225
[Time to restart] (再起动等待时间)	ttr	10022 = 16#2726	2046/17	5FBF/42	93/01/17	224
[Encoder check time] (编码器检查时间)	ECt	5609 =16#15E9	201A/A	5FBF/07	7D/01/0A	276
[Evacuation Input V.] (撤离电压)	rSU	13832 = 16#3608	206C/21	5FBD/77	A6/01/21	258
[Rated motor volt.] (电机额定电压)	UnS	9601 = 16#2581	2042/2	5FB3/D3	77/01/10	148
[IGBT test] (IGBT 测试)	Strt	3112 =16#C28	2001/D	5FBC/0D	70/01/71	272
[Trq/I limit. time out] (转矩 / 电流超限延时)	StO	9241 =16#2419	203E/2A	5FBF/34	8F/01/2A	277
[Mains V. time out] (输入电压超时检测)	LCt	13603 = 16#3523	206A/4	5FBD/6F	A5/01/04	244
[Max. restart time] (最大起动时间段)	tAr	7123 = 16#1BD3	2029/18	5FBC/96	84/01/7C	262
[Auto DC inj. time 1] (自动直流注入时间 1)	tdC1	10402 = 16#28A2	204A/3	5FBF/44	95/01/03	208
[Auto DC inj. time 2] (自动直流注入时间 2)	tdC2	10404 = 16#28A4	204A/5	5FBF/46	95/01/05	208
[Traverse high] (摆频上限频率)	trH	12202 = 16#2FAA	205C/3	5FBF/7F	9E/01/03	254
[Traverse Low] (摆频下限频率)	trL	12203 = 16#2FAB	205C/4	5FBF/80	9E/01/04	254
[AI1 Type] (AI1 类型)	AI1t	4402 = 16#1132	200E/3	5FBC/34	77/01/03	169
[AI2 Type] (AI2 类型)	AI2t	4403 = 16#1133	200E/4	5FBC/35	77/01/04	170
[AI3 Type] (AI3 类型)	AI3t	4404 = 16#1134	200E/5	5FBC/36	77/01/05	172
[AI4 Type] (AI4 类型)	AI4t	4405 = 16#1135	200E/6	5FBC/37	77/01/06	174
[AO1 Type] (AO1 类型)	AO1t	4601 = 16#11F9	2010/2	5FBC/53	78/01/02	188
[AO2 Type] (AO2 类型)	AO2t	4602 = 16#11FA	2010/3	5FBC/54	78/01/03	190
[AO3 Type] (AO3 类型)	AO3t	4603 = 16#11FB	2010/4	5FBC/55	78/01/04	191
[2 wire type] (2 线控制)	tCt	11102 = 16#2B5E	2051/3	5FB3/E9	98/01/67	166
[Motor control type] (电机控制类型)	Ctt	9607 = 16#2587	2042/8	5FC2/06	91/01/08	150
[Stop type] (停车类型)	LAS	11603 = 16#2D53	2056/4	5FBD/12	9B/01/04	220
[Stop type] (停车类型)	PAS	12506 = 16#30DA	205F/7	5FBD/3A	9F/01/6B	249
[Stop type] (停车类型)	Stt	11201 = 16#2BC1	2052/2	5FB3/EB	99/01/02	205
[Deceleration type] (限位减速自适应)	dSF	12505 = 16#30D9	205F/6	5FBD/39	9F/01/6A	249
[Movement type] (运动类型)	bSt	10008 = 16#2718	2046/9	5FBF/3B	93/01/09	221
[Motor protect. type] (热保护类型)	tHt	9612 = 16#258C	2042/D	5FB3/D9	91/01/0D	264
[Reference type] (给定类型)	PGA	13301 = 16#33F5	2067/2	5FBD/58	A3/01/66	177

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[V. constant power] (恒功率最大电压)	UCP	14202 = 16#377A	2070/3	5FBD/81	A8/01/03	153
[Evacuation Input V.] (电网电压)	UrES	13801 =16#35E9	206C/2	5FBD/70	A6/01/02	270
[U0]	U0	12401 = 16#3071	205E/2	5FBD/2A	9F/01/02	150
[U1]	U1	12403 = 16#3073	205E/4	5FBD/2B	9F/01/04	151
[U2]	U2	12405 = 16#3075	205E/6	5FBD/2D	9F/01/06	151
[U3]	U3	12407 = 16#3077	205E/8	5FBD/2F	9F/01/08	151
[U4]	U4	12409 = 16#3079	205E/9	5FBD/31	9F/01/0A	152
[U5]	U5	12411 = 16#307B	205E/C	5FBD/33	9F/01/0C	152
[Torque unit] (力矩单位)	Int	9260 = 16#242C	203E/3D	5FBF/35	8F/01/3D	238
[Encoder usage] (编码器用途)	EnU	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	160
[Encoder usage] (编码器用途)	EnU	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	177
[I Limit. 2 value] (第 2 电流限值)	CL2	9203 = 16#23F3	203E/4	5FBF/2B	8F/01/04	243
[AI1 max value] (AI1 最大值)	UIH1	4422 = 16#1146	200E/17	5FBC/3B	77/01/17	169
[AI2 max value] (AI2 最大值)	CrH2	4443 = 16#115B	200E/2C	5FBC/41	77/01/2C	170
[AI2 max value] (AI2 最大值)	UIH2	4423 = 16#1147	200E/18	5FBC/3C	77/01/18	170
[AI3 max value] (AI3 最大值)	CrH3	4444 = 16#115C	200E/2D	5FBC/42	77/01/2D	172
[AI4 max value] (AI4 最大值)	CrH4	4445 = 16#115D	200E/2E	5FBC/43	77/01/2E	174
[AI4 max value] (AI4 最大值)	UIH4	4425 = 16#1149	200E/1A	5FBC/3D	77/01/1A	174
[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	AOH1	4651 = 16#122B	2010/34	5FBC/62	78/01/34	188
[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	UOH1	4631 = 16#1217	2010/20	5FBC/5C	78/01/20	189
[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	AOH2	4652 = 16#122C	2010/35	5FBC/63	78/01/35	190
[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	UOH2	4632 = 16#1218	2010/21	5FBC/5D	78/01/21	190
[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	AOH3	4653 = 16#122D	2010/36	5FBC/64	78/01/36	191
[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	UOH3	4633 = 16#1219	2010/22	5FBC/5E	78/01/22	191
[Freq. max value] (频率最大值)	EFr	13311 = 16#33FF	2067/C	5FBD/5D	A3/01/70	178
[RP max value] (RP 最大值)	PFr	13303 = 16#33F7	2067/4	5FBD/5A	A3/01/68	176
[AI1 min value] (AI1 最小值)	UIL1	4412 = 16#113C	200E/D	5FBC/38	77/01/0D	169
[AI2 min value] (AI2 最小值)	CrL2	4433 = 16#1151	200E/22	5FBC/3E	77/01/22	170
[AI2 min value] (AI2 最小值)	UIL2	4413 = 16#113D	200E/E	5FBC/39	77/01/0E	170
[AI3 min value] (AI3 最小值)	CrL3	4434 = 16#1152	200E/23	5FBC/3F	77/01/23	172
[AI4 min value] (AI4 最小值)	CrL4	4435 = 16#1153	200E/24	5FBC/40	77/01/24	174

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
[AI4 min value] (AI4 最小值)	UIL4	4415 = 16#113D	200E/10	5FBC/3A	77/01/10	174
[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	AOL1	4641 = 16#1221	2010/2A	5FBC/5F	78/01/2A	188
[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	UOL1	4621 = 16#120D	2010/16	5FBC/59	78/01/16	189
[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	AOL2	4642 = 16#1222	2010/2B	5FBC/60	78/01/2B	190
[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	UOL2	4622 = 16#120E	2010/17	5FBC/5A	78/01/17	190
[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	AOL3	4643 = 16#1223	2010/2C	5FBC/61	78/01/2C	191
[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	UOL3	4623 = 16#120F	2010/18	5FBC/5B	78/01/18	191
[Freq. min value] (频率最小值)	EIL	13310 = 16#33FE	2067/B	5FBD/5C	A3/01/6F	178
[RP min value] (RP 最小值)	PIL	13302 = 16#33F6	2067/3	5FBD/59	A3/01/67	176
[DB Resistor value] (DB 电阻器值)	brU	14113 =16#3721	206F/E	5FBD/7E	A7/01/72	278
[Encoder check] (编辑器检查)	EnC	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	160
[Encoder check] (编辑器检查)	EnC	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	177
[Preset speed 10] (预置速度 10)	SP10	11418 = 16#2C9A	2054/13	5FBF/60	9A/01/13	213
[Preset speed 11] (预置速度 11)	SP11	11419 = 16#2C9B	2054/14	5FBF/61	9A/01/14	213
[Preset speed 12] (预置速度 12)	SP12	11420 = 16#2C9C	2054/15	5FBF/62	9A/01/15	213
[Preset speed 13] (预置速度 13)	SP13	11421 = 16#2C9D	2054/16	9F/01/63	9A/01/16	214
[Preset speed 14] (预置速度 14)	SP14	11422 = 16#2C9E	2054/17	5FBF/64	9A/01/17	214
[Preset speed 15] (预置速度 15)	SP15	11423 = 16#2C9F	2054/18	5FBF/65	9A/01/18	214
[Preset speed 16] (预置速度 16)	SP16	11424 = 16#2CA0	2054/19	5FBF/66	9A/01/19	214
[Preset speed 2] (预置速度 2)	SP2	11410 = 16#2C92	2054/B	5FB3/F0	9A/01/0B	211
[Preset speed 3] (预置速度 3)	SP3	11411 = 16#2C93	2054/C	5FB3/F1	9A/01/0C	212
[Preset speed 4] (预置速度 4)	SP4	11412 = 16#2C94	2054/D	5FB3/F2	9A/01/0D	212
[Preset speed 5] (预置速度 5)	SP5	11413 = 16#2C95	2054/E	5FB3/F3	9A/01/0E	212
[Preset speed 6] (预置速度 6)	SP6	11414 = 16#2C96	2054/F	5FB3/F4	9A/01/0F	212
[Preset speed 7] (预置速度 7)	SP7	11415 = 16#2C97	2054/10	5FB3/F5	9A/01/10	212
[Preset speed 8] (预置速度 8)	SP8	11416 = 16#2C98	2054/11	5FB3/F6	9A/01/11	213
[Preset speed 9] (预置速度 9)	SP9	11417 = 16#2C99	2054/12	5FBF/5F	9A/01/12	213
[Measurement spd] (负载测算速度)	OSP	12305 = 16#3011	205D/6	5FBF/8A	9E/01/6A	228
[Fallback speed] (回落速度)	LFF	7080 =16#1BA8	2028/51	5FB3/C5	84/01/51	279
[Nom motor speed] (电机额定速度)	nSP	9604 = 16#2584	2042/5	5FB3/D6	91/01/05	149
[Nom motor spdsync] (同步电机额定速度)	nSPS	9671 = 16#25C7	2042/48	5FC2/1F	91/01/48	154

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Assignment for 2 configurations（针对 2 个配置的定义）	CNF1	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	67
Assignment for 2 sets（针对 2 组的定义）	CHA1	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	70
Assignment for 3 configurations（针对 3 个配置的定义）	CNF2	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	67
Assignment for 3 sets（针对 3 组的定义）	CHA2	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	70
Drive nominal rating（变频器额定值）	nCV	3011 = 16#0BC3	2000/C	5FB0/02	70/01/0C	124
Active command channel（有效的命令通道）	CCC	8442 = 16#20FA	2036/2B	5FB9/CF	8B/01/2B	86
Active command channel on fault n-1（第 n-1 次故障时有效的命令通道）	dCC1	64301 = 16#FB2D	2265/2	5FBA/09	9A/01/09	109
Active command channel on fault n-2（第 n-2 次故障时有效的命令通道）	dCC2	64302 = 16#FB2E	2265/3	5FBA/0A	9A/01/0A	111
Active command channel on fault n-3（第 n-3 次故障时有效的命令通道）	dCC3	64303 = 16#FB2F	2265/4	5FBA/0B	9A/01/0B	113
Active command channel on fault n-4（第 n-4 次故障时有效的命令通道）	dCC4	64304 = 16#FB30	2265/5	5FBA/0C	9A/01/0C	115
Active command channel on fault n-5（第 n-5 次故障时有效的命令通道）	dCC5	64305 = 16#FB31	2265/6	5FBA/0D	9A/01/0D	117
Active command channel on fault n-6（第 n-6 次故障时有效的命令通道）	dCC6	64306 = 16#FB32	2265/7	5FBA/0E	9A/01/0E	119
Active command channel on fault n-7（第 n-7 次故障时有效的命令通道）	dCC7	64307 = 16#FB33	2265/8	5FBA/0F	9A/01/0F	121
Active command channel on fault n-8（第 n-8 次故障时有效的命令通道）	dCC8	64308 = 16#FB34	2265/9	5FBA/10	9A/01/10	123
Command channel active on last fault（最近一次故障时有效的命令通道）	dCC0	64300 = 16#FB2C	2265/1	5FBA/08	9A/01/08	106
Active reference channel（有效给定通道）	CRC	8441 = 16#20F9	2036/2A	5FB9/CE	8B/01/2A	85
Active reference channel on fault n-1（第 n-1 次故障时有效的给定通道）	drC1	64311 = 16#FB37	2265/C	5FBA/12	9A/01/12	109
Active reference channel on fault n-2（第 n-2 次故障时有效的给定通道）	drC2	64312 = 16#FB38	2265/D	5FBA/13	9A/01/13	111
Active reference channel on fault n-3（第 n-3 次故障时有效的给定通道）	drC3	64313 = 16#FB39	2265/E	5FBA/14	9A/01/14	113
Active reference channel on fault n-4（第 n-4 次故障时有效的给定通道）	drC4	64314 = 16#FB3A	2265/F	5FBA/15	9A/01/15	115
Active reference channel on fault n-5（第 n-5 次故障时有效的给定通道）	drC5	64315 = 16#FB3B	2265/10	5FBA/16	9A/01/16	117
Active reference channel on fault n-6（第 n-6 次故障时有效的给定通道）	drC6	64316 = 16#FB3C	2265/11	5FBA/17	9A/01/17	119
Active reference channel on fault n-7（第 n-7 次故障时有效的给定通道）	drC7	64317 = 16#FB3D	2265/12	5FBA/18	9A/01/18	121
Active reference channel on fault n-8（第 n-8 次故障时有效的给定通道）	drC8	64318 = 16#FB3E	2265/13	5FBA/19	9A/01/19	123
Reference channel active on last fault（最近一次故障时有效的给定通道）	drC0	64310 = 16#FB36	2265/B	5FBA/11	9A/01/11	106
Active channels on fault n-1（第 n-1 次故障时有效的通道）	CrP1	7291 = 16#1C7B	202A/5C	5FB9/A7	85/01/5C	109

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Active channels on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的通道)	CrP2	7292 = 16#1C7C	202A/5D	5FB9/A8	85/01/5D	111
Active channels on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的通道)	CrP3	7293 = 16#1C7D	202A/5E	5FB9/A9	85/01/5E	113
Active channels on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的通道)	CrP4	7294 = 16#1C7E	202A/5F	5FB9/AA	85/01/5F	115
Active channels on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的通道)	CrP5	7295 = 16#1C7F	202A/60	5FB9/AB	85/01/60	117
Active channels on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的通道)	CrP6	7296 = 16#1C80	202A/61	5FB9/AC	85/01/61	119
Active channels on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的通道)	CrP7	7297 = 16#1C81	202A/62	5FB9/AD	85/01/62	121
Active channels on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的通道)	CrP8	7298 = 16#1C82	202A/63	5FB9/AE	85/01/63	123
Channels active on last fault (最近一次故障时有效的通道)	CrP0	7290 = 16#1C7A	202A/5B	5FB9/A6	85/01/5B	107
Altivar fault code (Altivar 故障代码)	LFt	7121 = 16#1BD1	2029/16	5FB3/C8	84/01/7A	100
Fault code on fault n-1 (第 n-1 次故障时的故障代码)	dP1	7201 = 16#1C21	202A/2	5FB9/56	85/01/02	107
Fault code on fault n-2 (第 n-2 次故障时的故障代码)	dP2	7202 = 16#1C22	202A/3	5FB9/57	85/01/03	109
Fault code on fault n-3 (第 n-3 次故障时的故障代码)	dP3	7203 = 16#1C23	202A/4	5FB9/58	85/01/04	111
Fault code on fault n-4 (第 n-4 次故障时的故障代码)	dP4	7204 = 16#1C24	202A/5	5FB9/59	85/01/05	113
Fault code on fault n-5 (第 n-5 次故障时的故障代码)	dP5	7205 = 16#1C25	202A/6	5FB9/5A	85/01/06	115
Fault code on fault n-6 (第 n-6 次故障时的故障代码)	dP6	7206 = 16#1C26	202A/7	5FB9/5B	85/01/07	117
Fault code on fault n-7 (第 n-7 次故障时的故障代码)	dP7	7207 = 16#1C27	202A/8	5FB9/5C	85/01/08	119
Fault code on fault n-8 (第 n-8 次故障时的故障代码)	dP8	7208 = 16#1C28	202A/9	5FB9/5D	85/01/09	121
Fault code on last fault (最近一次故障的故障代码)	dP0	7200 = 16#1C20	202A/1	5FB9/55	85/01/01	105
"Controller Inside" card fault code (“内置控制器”卡故障代码)	APF	7133 = 16#1BDD	2029/22	5FB0/97	84/01/86	102
Network card fault code (网卡故障代码)	CnF	7132 = 16#1BDC	2029/21	5FB0/96	84/01/85	102
Option card 1 fault code (选装卡 1 故障代码)	ILF1	7134 = 16#1BDE	2029/23	5FB0/98	84/01/87	103
Option card 2 fault code (选装卡 2 故障代码)	ILF2	7135 = 16#1BDF	2029/24	5FB0/99	84/01/88	103
DSP402 fault code (DSP402 故障代码)	Errd	8606 = 16#219E	603F	5FB9/D7	8C/01/07	99
Ethernet fault code (以太网故障代码)	Fdrd	64233 = 16#FAE9	2264/22	-	-	103
Multiplying coefficient (倍增系数)	MFr	11831 = 16#2E37	2058/20	5FB6/3E	9C/01/20	78
Load parameter set command (加载参数组命令)	VAL	12901 = 16#3265	2063/02	5FB9/ED	A1/01/66	73
Fault counter (故障计数器)	Fnb	7393 = 16#1CE1	202B/5E	5FB9/CC	99/01/CC	104
Encoder pulse counter (编码器脉冲计数器)	PGI	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	98
Drive encoder divided counter (除以变频器编码器的计数器)	PUC	5611 = 16#15EB	201A/C	5FB9/41	7D/01/0C	132
Active configuration (有效配置)	CNFS	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	67
Incorrect configuration (不正确配置)	CIC	7130 = 16#1BDA	2029/1F	5FB6/1A	84/01/83	102

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Torque reference (力矩给定)	LTR	8505 = 16#2139	6071	6071	8B/01/6A	77
Torque reference (Nm) (力矩给定， Nm)	LtCr	9261 = 16#242D	203E/3E	5FB6/3D	2A/01/0C	77
Frequency reference (频率给定)	LFR	8502 = 16#2136	2037/3	5FB6/1C	8B/01/67	77
Speed reference (速度给定)	LFRD	8602 = 16#219A	6042	6042	2A/01/08	77
PID regulator reference (PID 调节器给定)	PISP	8503 = 16#2137	2037/4	5FB6/1D	8B/01/68	78
Energy consumption (能量消耗)	APH	3230 = 16#0C9E	2002/1F	5FB9/15	71/01/1F	92
Rotor time constant (转子时间常数)	trM	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	94
Output torque (输出力矩)	Otr	3205 = 16#0C85	6077	6077	71/01/06	87
Output torque (Nm) (输出力矩， Nm)	Otrn	3216 = 16#0C90	2002/11	5FB9/10	2A/01/0B	88
Magnetizing current (励磁电流)	IdM	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	93
Motor current (电机电流)	LCr	3204 = 16#0C84	2002/5	5FB9/06	2A/01/09	88
Motor current on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机电流)	LCP1	7241 = 16#1C49	202A/2A	5FB9/7A	85/01/2A	108
Motor current on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机电流)	LCP2	7242 = 16#1C4A	202A/2B	5FB9/7B	85/01/2B	110
Motor current on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机电流)	LCP3	7243 = 16#1C4B	202A/2C	5FB9/7C	85/01/2C	112
Motor current on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机电流)	LCP4	7244 = 16#1C4C	202A/2D	5FB9/7D	85/01/2D	114
Motor current on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机电流)	LCP5	7245 = 16#1C4D	202A/2E	5FB9/7E	85/01/2E	116
Motor current on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机电流)	LCP6	7246 = 16#1C4E	202A/2F	5FB9/7F	85/01/2F	118
Motor current on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机电流)	LCP7	7247 = 16#1C4F	202A/30	5FB9/80	85/01/30	120
Motor current on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机电流)	LCP8	7248 = 16#1C50	202A/31	5FB9/81	85/01/31	122
Motor current on last fault (最近一次故障时的电机电流)	LCP0	7240 = 16#1C48	202A/29	5FB9/79	85/01/29	105
Rated drive current (变频器额定电流)	InV	3017 = 16#0BC9	2000/12	5FB0/07	70/01/12	124
Date (日期)	dAY	7391 = 16#1CDF	202B/5C	5FB9/CA	85/01/C0	132
Date on fault n-1 (第 n-1 次故障的日期)	Md1	7301 = 16#1C85	202B/2	5FB9/B0	85/01/66	109
Date on fault n-2 (第 n-2 次故障的日期)	Md2	7302 = 16#1C86	202B/3	5FB9/B1	85/01/67	111
Date on fault n-3 (第 n-3 次故障的日期)	Md3	7303 = 16#1C87	202B/4	5FB9/B2	85/01/68	113
Date on fault n-4 (第 n-4 次故障的日期)	Md4	7304 = 16#1C88	202B/5	5FB9/B3	85/01/69	115
Date on fault n-5 (第 n-5 次故障的日期)	Md5	7305 = 16#1C89	202B/6	5FB9/B4	85/01/6A	117
Date on fault n-6 (第 n-6 次故障的日期)	Md6	7306 = 16#1C8A	202B/7	5FB9/BE	85/01/6B	119
Date on fault n-7 (第 n-7 次故障的日期)	Md7	7307 = 16#1C8B	202B/8	5FB9/B6	85/01/6C	121
Date on fault n-8 (第 n-8 次故障的日期)	Md8	7308 = 16#1C8C	202B/9	5FB9/B7	85/01/6D	123
Date on last fault (最近一次故障的日期)	Md0	7300 = 16#1C84	202B/1	5FB9/AF	85/01/65	107

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Acceleration time delta (加速时间变化量)	SPAt	8613 = 16#21A5	6048/2	6048/2	8C/01/0E	140
Deceleration time delta (减速时间变化量)	SPdt	8616 = 16#21A8	6049/2	6049/2	8C/01/11	141
Acceleration speed delta (加速速度变化量)	SPAL	8611 = 16#21A3	6048/1	6048/1	8C/01/0C	140
Deceleration speed delta (减速速度变化量)	SPdL	8614 = 16#21A6	6049/1	6049/1	8C/01/0F	140
Speed setpoint factor denominator (速度 Setpoint 因数分母)	SPFd	8643 = 16#21C3	604B/2	604B/2	8C/01/2C	142
Drive encoder counter divisor (变频器编码器计数器除数)	PdI	5610 = 16#15EA	201A/B	5FBC/76	7D/01/0B	131
PID regulator discrepancy (PID 调节器偏差)	rPE	11980 = 16#2ECC	2059/51	5FB9/E5	9C/01/B5	91
Motor thermal state (电机热状态)	tHr	9630 = 16#259E	2042/1F	5FB9/DE	91/01/1F	92
Motor thermal state on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机热状态)	tHP1	7281 = 16#1C71	202A/52	5FB9/9E	85/01/52	108
Motor thermal state on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机热状态)	tHP2	7282 = 16#1C72	202A/53	5FB9/9F	85/01/53	110
Motor thermal state on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机热状态)	tHP3	7283 = 16#1C73	202A/54	5FB9/A0	85/01/54	112
Motor thermal state on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机热状态)	tHP4	7284 = 16#1C74	202A/55	5FB9/A1	85/01/55	114
Motor thermal state on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机热状态)	tHP5	7285 = 16#1C75	202A/56	5FB9/A2	85/01/56	116
Motor thermal state on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机热状态)	tHP6	7286 = 16#1C76	202A/57	5FB9/A3	85/01/57	118
Motor thermal state on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机热状态)	tHP7	7287 = 16#1C77	202A/58	5FB9/A4	85/01/58	120
Motor thermal state on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机热状态)	tHP8	7288 = 16#1C78	202A/59	5FB9/A5	85/01/59	122
Motor thermal state on last fault (最近一次故障时的电机热状态)	tHP0	7280 = 16#1C70	202A/51	5FB9/9D	85/01/51	105
DBR thermal state (DBR 热状态)	tHb	14114 = 16#3722	206F/F	5FBD/7F	A7/01/73	92
Drive thermal state (变频器热状态)	tHd	3209 = 16#0C89	2002/A	5FB9/0B	71/01/0A	92
Output frequency (输出频率)	rFr	3202 = 16#C82	2002/3	5FB9/04	71/01/03	87
Output frequency on fault n-1 (第 n-1 次故障时的输出频率)	rFP1	7251 = 16#1C53	202A/34	5FB9/83	85/01/34	108
Output frequency on fault n-2 (第 n-2 次故障时的输出频率)	rFP2	7252 = 16#1C54	202A/35	5FB9/84	85/01/35	110
Output frequency on fault n-3 (第 n-4 次故障时的输出频率)	rFP3	7253 = 16#1C55	202A/36	5FB9/85	85/01/36	112
Output frequency on fault n-4 (第 n-4 次故障时的输出频率)	rFP4	7254 = 16#1C56	202A/37	5FB9/86	85/01/37	114
Output frequency on fault n-5 (第 n-5 次故障时的输出频率)	rFP5	7255 = 16#1C57	202A/38	5FB9/87	85/01/38	116
Output frequency on fault n-6 (第 n-6 次故障时的输出频率)	rFP6	7256 = 16#1C58	202A/39	5FB9/88	85/01/39	118
Output frequency on fault n-7 (第 n-7 次故障时的输出频率)	rFP7	7257 = 16#1C59	202A/3A	5FB9/89	85/01/3A	120
Output frequency on fault n-8 (第 n-8 次故障时的输出频率)	rFP8	7258 = 16#1C5A	202A/3B	5FB9/8A	85/01/3B	122
Output frequency on last fault (最近一次故障时的输出频率)	rFP0	7250 = 16#1C52	202A/33	5FB9/82	85/01/33	105
Time (时间)	tIME	7392 = 16#1CE0	202B/5D	5FB9/CB	85/01/C1	132
Time on fault n-1 (第 n-1 次故障的时间)	dM1	7311 = 16#1C8F	202B/C	5FB9/B9	85/01/70	109

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Time on fault n-2（第 n-2 次故障的时间）	dM2	7312 = 16#1C90	202B/D	5FB9/BA	85/01/71	111
Time on fault n-3（第 n-3 次故障的时间）	dM3	7313 = 16#1C91	202B/E	5FB9/BB	85/01/72	113
Time on fault n-4（第 n-4 次故障的时间）	dM4	7314 = 16#1C92	202B/F	5FB9/BC	85/01/73	115
Time on fault n-5（第 n-5 次故障的时间）	dM5	7315 = 16#1C93	202B/10	5FB9/BD	85/01/74	117
Time on fault n-6（第 n-6 次故障的时间）	dM6	7316 = 16#1C94	202B/11	5FB9/B5	85/01/75	119
Time on fault n-7（第 n-7 次故障的时间）	dM7	7317 = 16#1C95	202B/12	5FB9/BF	85/01/76	121
Time on fault n-8（第 n-8 次故障的时间）	dM8	7318 = 16#1C96	202B/13	5FB9/C0	85/01/77	123
Time on last fault（最近一次故障的时间）	dM0	7310 = 16#1C8E	202B/B	5FB9/B8	85/01/6F	107
Logic input map（逻辑输入图）	IL1r	5202 = 16#1452	2016/3	5FB9/28	7B/01/03	95
"Controller Inside" logic input map（“内置控制器”逻辑输入图）	PIL1	6901 = 16#1AF5	2027/2	5FB9/49	83/01/66	131
Logic output map（逻辑输出图）	OL1r	5212 = 16#145C	2016/D	5FB9/2A	7B/01/0D	95
"Controller Inside" logic output map（“内置控制器”逻辑输出图）	POL1	6911 = 16#1AFF	2027/C	5FB9/4A	83/01/70	131
Standardized image of analog input 1（模拟输入 1 的标准化映像）	AI1r	5232 = 16#1470	2016/21	5FB9/2F	7B/01/21	96
Standardized image of analog input 2（模拟输入 2 的标准化映像）	AI2r	5233 = 16#1471	2016/22	5FB9/30	7B/01/22	96
Standardized image of analog input 3（模拟输入 3 的标准化映像）	AI3r	5234 = 16#1472	2016/23	5FB9/31	7B/01/23	96
Standardized image of analog input 4（模拟输入 4 的标准化映像）	AI4r	5235 = 16#1473	2016/24	5FB9/32	7B/01/24	97
Standardized image of analog output 1（模拟输出 1 的标准化映像）	AO1r	5261 = 16#148D	2016/3E	5FB9/3A	7B/01/3E	97
Standardized image of analog output 2（模拟输出 2 的标准化映像）	AO2r	5262 = 16#148E	2016/3F	5FB9/3B	7B/01/3F	97
Standardized image of analog output 3（模拟输出 3 的标准化映像）	AO3r	5263 = 16#148F	2016/40	5FB9/3C	7B/01/40	98
Physical image of analog input 1（模拟输入 1 的物理映像）	AI1C	5242 = 16#147A	2016/2B	5FB9/33	7B/01/2B	96
Physical image of analog input 1（模拟输入 1 的物理映像）	PAI1	6942 = 16#1B1E	2027/2B	5FB9/4B	83/01/8F	131
Physical image of analog input 2（模拟输入 2 的物理映像）	AI2C	5243 = 16#147B	2016/2C	5FB9/34	7B/01/2C	96
Physical image of analog input 2（模拟输入 2 的物理映像）	PAI2	6943 = 16#1B1F	2027/2C	5FB9/4C	83/01/90	131
Physical image of analog input 3（模拟输入 3 的物理映像）	AI3C	5244 = 16#147C	2016/2D	5FB9/35	7B/01/2D	96
Physical image of analog input 4（模拟输入 4 的物理映像）	AI4C	5245 = 16#147D	2016/2E	5FB9/36	7B/01/2E	96
Physical image of analog output 1（模拟输出 1 的物理映像）	AO1C	5271 = 16#1497	2016/48	5FB9/3D	7B/01/48	97
Physical image of analog output 1（模拟输出 1 的物理映像）	PAO1	6971 = 16#1B3B	2027/48	5FB9/4D	83/01/AC	131
Physical image of analog output 2（模拟输出 2 的物理映像）	AO2C	5272 = 16#1498	2016/49	5FB9/3E	7B/01/49	97
Physical image of analog output 2（模拟输出 2 的物理映像）	PAO2	6972 = 16#1B3C	2027/49	5FB9/4E	83/01/AD	131

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Physical image of analog output 3 (模拟输出 3 的物理映像)	AO3C	5273 = 16#1499	2016/4A	5FB9/3F	7B/01/4A	97
Leakage inductance (漏电感)	LFM	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	94
Active parameter set (有效参数组)	CFPS	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	70
Active parameter set (有效参数组)	CFPS	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	86
Save configuration (保存配置)	SCS	8001 = 16#1F41	2032/2	5FBC/9A	9C/01/9A	69
"Controller Inside" HMI exchange word 1 (“内置控制器”人机交互交换字 1)	O01	6401 = 16#1901	2022/2	5FB3/81	81/01/02	132
"Controller Inside" HMI exchange word 10 (“内置控制器”人机交互交换字 10)	O10	6410 = 16#190A	2022/B	5FB3/8A	81/01/0B	133
"Controller Inside" HMI exchange word 11 (“内置控制器”人机交互交换字 11)	O11	6411 = 16#190B	2022/C	5FB3/8B	81/01/0C	133
"Controller Inside" HMI exchange word 12 (“内置控制器”人机交互交换字 12)	O12	6412 = 16#190C	2022/D	5FB3/8C	81/01/0D	134
"Controller Inside" HMI exchange word 13 (“内置控制器”人机交互交换字 13)	O13	6413 = 16#190D	2022/E	5FB3/8D	81/01/0E	134
"Controller Inside" HMI exchange word 14 (“内置控制器”人机交互交换字 14)	O14	6414 = 16#190E	2022/F	5FB3/8E	81/01/0F	134
"Controller Inside" HMI exchange word 15 (“内置控制器”人机交互交换字 15)	O15	6415 = 16#190F	2022/10	5FB3/8F	81/01/10	134
"Controller Inside" HMI exchange word 16 (“内置控制器”人机交互交换字 16)	O16	6416 = 16#1910	2022/11	5FB3/90	81/01/11	134
"Controller Inside" HMI exchange word 17 (“内置控制器”人机交互交换字 17)	O17	6417 = 16#1911	2022/12	5FB3/91	81/01/12	134
"Controller Inside" HMI exchange word 18 (“内置控制器”人机交互交换字 18)	O18	6418 = 16#1912	2022/13	5FB3/92	81/01/13	134
"Controller Inside" HMI exchange word 19 (“内置控制器”人机交互交换字 19)	O19	6419 = 16#1913	2022/14	5FB3/93	81/01/14	135
"Controller Inside" HMI exchange word 2 (“内置控制器”人机交互交换字 2)	O02	6402 = 16#1902	2022/3	5FB3/82	81/01/03	132
"Controller Inside" HMI exchange word 20 (“内置控制器”人机交互交换字 20)	O20	6420 = 16#1914	2022/15	5FB3/94	81/01/15	135
"Controller Inside" HMI exchange word 21 (“内置控制器”人机交互交换字 21)	O21	6421 = 16#1915	2022/16	5FB3/95	81/01/16	135
"Controller Inside" HMI exchange word 22 (“内置控制器”人机交互交换字 22)	O22	6422 = 16#1916	2022/17	5FB3/96	81/01/17	135
"Controller Inside" HMI exchange word 23 (“内置控制器”人机交互交换字 23)	O23	6423 = 16#1917	2022/18	5FB3/97	81/01/18	135
"Controller Inside" HMI exchange word 24 (“内置控制器”人机交互交换字 24)	O24	6424 = 16#1918	2022/19	5FB3/98	81/01/19	135

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
"Controller Inside" HMI exchange word 25 (“内置控制器” 人机交互交换字 25)	O25	6425 = 16#1919	2022/1A	5FB3/99	81/01/1A	135
"Controller Inside" HMI exchange word 26 (“内置控制器” 人机交互交换字 26)	O26	6426 = 16#191A	2022/1B	5FB3/9A	81/01/1B	136
"Controller Inside" HMI exchange word 27 (“内置控制器” 人机交互交换字 27)	O27	6427 = 16#191B	2022/1C	5FB3/9B	81/01/1C	136
"Controller Inside" HMI exchange word 28 (“内置控制器” 人机交互交换字 28)	O28	6428 = 16#191C	2022/1D	5FB3/9C	81/01/1D	136
"Controller Inside" HMI exchange word 29 (“内置控制器” 人机交互交换字 29)	O29	6429 = 16#191D	2022/1E	5FB3/9D	81/01/1E	136
"Controller Inside" HMI exchange word 3 (“内置控制器” 人机交互交换字 3)	O03	6403 = 16#1903	2022/4	5FB3/83	81/01/04	132
"Controller Inside" HMI exchange word 30 (“内置控制器” 人机交互交换字 30)	O30	6430 = 16#191E	2022/1F	5FB3/9E	81/01/1F	136
"Controller Inside" HMI exchange word 31 (“内置控制器” 人机交互交换字 31)	O31	6431 = 16#191F	2022/20	5FB3/9F	81/01/20	136
"Controller Inside" HMI exchange word 32 (“内置控制器” 人机交互交换字 32)	O32	6432 = 16#1920	2022/21	5FB3/A0	81/01/21	136
"Controller Inside" HMI exchange word 33 (“内置控制器” 人机交互交换字 33)	O33	6433 = 16#1921	2022/22	5FB3/A1	81/01/22	137
"Controller Inside" HMI exchange word 34 (“内置控制器” 人机交互交换字 34)	O34	6434 = 16#1922	2022/23	5FB3/A2	81/01/23	137
"Controller Inside" HMI exchange word 35 (“内置控制器” 人机交互交换字 35)	O35	6435 = 16#1923	2022/24	5FB3/A3	81/01/24	137
"Controller Inside" HMI exchange word 36 (“内置控制器” 人机交互交换字 36)	O36	6436 = 16#1924	2022/25	5FB3/A4	81/01/25	137
"Controller Inside" HMI exchange word 37 (“内置控制器” 人机交互交换字 37)	O37	6437 = 16#1925	2022/26	5FB3/A5	81/01/26	137
"Controller Inside" HMI exchange word 38 (“内置控制器” 人机交互交换字 38)	O38	6438 = 16#1926	2022/27	5FB3/A6	81/01/27	137
"Controller Inside" HMI exchange word 39 (“内置控制器” 人机交互交换字 39)	O39	6439 = 16#1927	2022/28	5FB3/A7	81/01/28	137
"Controller Inside" HMI exchange word 4 (“内置控制器” 人机交互交换字 4)	O04	6404 = 16#1904	2022/5	5FB3/84	81/01/05	132
"Controller Inside" HMI exchange word 40 (“内置控制器” 人机交互交换字 40)	O40	6440 = 16#1928	2022/29	5FB3/A8	81/01/29	138
"Controller Inside" HMI exchange word 41 (“内置控制器” 人机交互交换字 41)	O41	6441 = 16#1929	2022/2A	5FB3/A9	81/01/2A	138
"Controller Inside" HMI exchange word 42 (“内置控制器” 人机交互交换字 42)	O42	6442 = 16#192A	2022/2B	5FB3/AA	81/01/2B	138
"Controller Inside" HMI exchange word 43 (“内置控制器” 人机交互交换字 43)	O43	6443 = 16#192B	2022/2C	5FB3/AB	81/01/2C	138

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
"Controller Inside" HMI exchange word 44 (“内置控制器”人机交互交换字 44)	O44	6444 = 16#192C	2022/2D	5FB3/AC	81/01/2D	138
"Controller Inside" HMI exchange word 45 (“内置控制器”人机交互交换字 45)	O45	6445 = 16#192D	2022/2E	5FB3/AD	81/01/2E	138
"Controller Inside" HMI exchange word 46 (“内置控制器”人机交互交换字 46)	O46	6446 = 16#192E	2022/2F	5FB3/AE	81/01/2F	138
"Controller Inside" HMI exchange word 47 (“内置控制器”人机交互交换字 47)	O47	6447 = 16#192F	2022/30	5FB3/AF	81/01/30	139
"Controller Inside" HMI exchange word 48 (“内置控制器”人机交互交换字 48)	O48	6448 = 16#1930	2022/31	5FB3/B0	81/01/31	139
"Controller Inside" HMI exchange word 49 (“内置控制器”人机交互交换字 49)	O49	6449 = 16#1931	2022/32	5FB3/B1	81/01/32	139
"Controller Inside" HMI exchange word 5 (“内置控制器”人机交互交换字 5)	O05	6405 = 16#1905	2022/6	5FB3/85	81/01/06	133
"Controller Inside" HMI exchange word 50 (“内置控制器”人机交互交换字 50)	O50	6450 = 16#1932	2022/33	5FC8/32	81/01/33	139
"Controller Inside" HMI exchange word 6 (“内置控制器”人机交互交换字 6)	O06	6406 = 16#1906	2022/7	5FB3/86	81/01/07	133
"Controller Inside" HMI exchange word 7 (“内置控制器”人机交互交换字 7)	O07	6407 = 16#1907	2022/8	5FB3/87	81/01/08	133
"Controller Inside" HMI exchange word 8 (“内置控制器”人机交互交换字 8)	O08	6408 = 16#1908	2022/9	5FB3/88	81/01/09	133
"Controller Inside" HMI exchange word 9 (“内置控制器”人机交互交换字 9)	O09	6409 = 16#1909	2022/A	5FB3/89	81/01/0A	133
Status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的状态字)	EP1	7211 = 16#1C2B	202A/C	5FB9/5F	85/01/0C	108
Status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的状态字)	EP2	7212 = 16#1C2C	202A/D	5FB9/60	85/01/0D	110
Status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的状态字)	EP3	7213 = 16#1C2D	202A/E	5FB9/61	85/01/0E	112
Status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的状态字)	EP4	7214 = 16#1C2E	202A/F	5FB9/62	85/01/0F	114
Status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的状态字)	EP5	7215 = 16#1C2F	202A/10	5FB9/63	85/01/10	116
Status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的状态字)	EP6	7216 = 16#1C30	202A/11	5FB9/64	85/01/11	118
Status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的状态字)	EP7	7217 = 16#1C31	202A/12	5FB9/65	85/01/12	120
Status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的状态字)	EP8	7218 = 16#1C32	202A/13	5FB9/66	85/01/13	122
Status word on last fault (最近一次故障时的状态字)	EP0	7210 = 16#1C2A	202A/B	5FB9/5E	85/01/0B	105
Extended status word 0 on last fault (最近一次故障时的扩展状态字 0)	IP0	7220 = 16#1C34	202A/15	5FB9/67	85/01/15	106
Extended status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的扩展状态字)	IP1	7221 = 16#1C35	202A/16	5FB9/68	85/01/16	108
Extended status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的扩展状态字)	IP2	7222 = 16#1C36	202A/17	5FB9/69	85/01/17	110
Extended status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的扩展状态字)	IP3	7223 = 16#1C37	202A/18	5FB9/6A	85/01/18	112

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Extended status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的扩展状态字)	IP4	7224 = 16#1C38	202A/19	5FB9/6B	85/01/19	114
Extended status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的扩展状态字)	IP5	7225 = 16#1C39	202A/1A	5FB9/6C	85/01/1A	116
Extended status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的扩展状态字)	IP6	7226 = 16#1C3A	202A/1B	5FB9/6D	85/01/1B	118
Extended status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的扩展状态字)	IP7	7227 = 16#1C3B	202A/1C	5FB9/6E	85/01/1C	120
Extended status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的扩展状态字)	IP8	7228 = 16#1C3C	202A/1D	5FB9/6F	85/01/1D	122
Control word (控制字)	CMd	8601 = 16#2199	6040	6040	B7/01/01	74
Command word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的命令字)	CMP1	7231 = 16#1C3F	202A/20	5FB9/71	85/01/20	108
Command word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的命令字)	CMP2	7232 = 16#1C40	202A/21	5FB9/72	85/01/21	110
Command word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的命令字)	CMP3	7233 = 16#1C41	202A/22	5FB9/73	85/01/22	112
Command word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的命令字)	CMP4	7234 = 16#1C42	202A/23	5FB9/74	85/01/23	114
Command word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的命令字)	CMP5	7235 = 16#1C43	202A/24	5FB9/75	85/01/24	116
Command word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的命令字)	CMP6	7236 = 16#1C44	202A/25	5FB9/76	85/01/25	118
Command word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的命令字)	CMP7	7237 = 16#1C45	202A/26	5FB9/77	85/01/26	120
Command word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的命令字)	CMP8	7238 = 16#1C46	202A/27	5FB9/78	85/01/27	122
Command word on last fault (最近一次故障时的命令字)	CMP0	7230 = 16#1C3E	202A/1F	5FB9/70	85/01/1F	106
Extended control word (扩展控制字)	CMI	8504 = 16#2138	2037/5	5FB6/1E	8B/01/69	76
Status word (状态字)	ETA	8603 = 16#219B	6041	6041	71/01/02	79
Extended status word 0 (扩展控制字 0)	ETI	3206 = 16#0C86	2002/7	5FB9/08	71/01/07	81
Extended status word 1 (扩展状态字 1)	LRS1	3250 = 16#0CB2	2002/33	5FB9/1C	71/01/33	81
Extended status word 3 (扩展状态字 3)	LRS3	3252 = 16#0CB4	2002/35	5FB9/1E	71/01/35	82
Extended status word 4 (扩展状态字 4)	LRS4	3253 = 16#0CB5	2002/36	5FB9/1F	71/01/36	83
Extended status word 5 (扩展状态字 5)	LRS5	3254 = 16#0CB6	2002/37	5FB9/20	71/01/37	83
Extended status word 6 (扩展状态字 6)	LRS6	3255 = 16#0CB7	2002/38	5FB9/21	71/01/38	84
Extended status word 7 (扩展状态字 7)	LRS7	3256 = 16#0CB8	2002/39	5FB9/22	71/01/39	84
Extended status word 8 (扩展状态字 8)	LRS8	3257 = 16#0C89	2002/3A	5FB9/23	71/01/3A	85
Extended status word 2 (扩展状态字 2)	LRS2	3251 = 16#0CB3	2002/34	5FB9/1D	71/01/34	82
Device name: characters 1 and 2 (设备名：字符 1 和 2)	PAn0	3340 = 16#0D0C	2003/29	5FB0/25	71/01/8D	124
Device name: characters 11 and 12 (设备名：字符 11 和 12)	PAn5	3345 = 16#0D11	2003/2E	5FB0/2A	71/01/92	125
Device name: characters 13 and 14 (设备名：字符 13 和 14)	PAn6	3346 = 16#0D12	2003/2F	5FB0/2B	71/01/93	125
Device name: characters 15 and 16 (设备名：字符 15 和 16)	PAn7	3346 = 16#0D12	2003/30	5FB0/2C	71/01/94	125
Device name: characters 3 and 4 (设备名：字符 3 和 4)	PAn1	3341 = 16#0D0D	2003/2A	5FB0/26	71/01/8E	124

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Device name: characters 5 and 6 (设备名：字符 5 和 6)	PAn2	3342 = 16#0D0E	2003/2B	5FB0/27	71/01/8F	125
Device name: characters 7 and 8 (设备名：字符 7 和 8)	PAn3	3343 = 16#0D0F	2003/2C	5FB0/28	71/01/90	125
Device name: characters 9 and 10 (设备名：字符 9 和 10)	PAn4	3344 = 16#0D10	2003/2D	5FB0/29	71/01/91	125
Speed setpoint factor numerator (速度 Setpoint 因数分子)	SPFn	8642 = 16#21C2	604B/1	604B/1	8C/01/2B	141
Motor power (电机功率)	OPr	3211 = 16#0C8B	2002/C	5FB9/0C	71/01/0C	88
Restore configuration (恢复配置)	FCS	8002 = 16#1F42	2032/3	5FBC/9B	9C/01/9B	69
Torque reference after ramp (斜坡后的力矩给定)	trO	9232 = 16#2410	203E/21	5FB9/DC	8F/01/21	90
Torque reference before ramp (斜坡前的力矩给定)	trr	9231 = 16#240F	203E/20	5FB9/DB	8F/01/20	90
Frequency reference after ramp (斜坡后的频率给定)	FrO	9021 = 16#233D	203C/16	5FB9/D9	8E/01/16	89
Frequency reference before ramp (斜坡前的频率给定)	FrH	3203 = 16#0C83	2002/4	5FB9/05	71/01/04	89
PID regulator feedback reference (PID 调节器反馈给定)	rPF	11981 = 16#2ECD	2059/52	5FB9/E6	9C/01/B6	91
Speed reference after ramp (斜坡后的速度给定)	FrOd	8641 = 16#21C1	6043	5FB9/D8	8C/01/2A	89
Speed reference before ramp (斜坡前的速度给定)	FrHd	8605 = 16#219D	2038/6	5FB9/D6	8C/01/06	89
PID regulator limit output reference (PID 调节器限值输出给定)	rPO	11983 = 16#2ECF	2059/54	5FB9/E8	9C/01/B8	91
PID reference after ramp (斜坡后的 PID 给定)	rPC	11982 = 16#2ECE	2059/53	5FB9/E7	9C/01/B7	91
Asynchronous motor cold state stator resistance (异步电机冷态定子电阻)	rSM	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	94
Synchronous motor cold state stator resistance (同步电机冷态定子电阻)	rSMS	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	94
PID regulator feedback (PID 调节器反馈)	AIU1	5281 = 16 #14A1	2016/52	5FB9/40	7B/01/52	78
Communication scanner, address of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的地址)	nCA1	12721 = 16#31B1	2061/16	5FBD/46	A0/01/7A	128
Communication scanner, address of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的地址)	nCA2	12722 = 16#31B2	2061/17	5FBD/47	A0/01/7B	128
Communication scanner, address of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的地址)	nCA3	12723 = 16#31B3	2061/18	5FBD/48	A0/01/7C	128
Communication scanner, address of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的地址)	nCA4	12724 = 16#31B4	2061/19	5FBD/49	A0/01/7D	128
Communication scanner, address of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的地址)	nCA5	12725 = 16#31B5	2061/1A	5FBD/4A	A0/01/7E	128
Communication scanner, address of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的地址)	nCA6	12726 = 16#31B6	2061/1B	5FBD/4B	A0/01/7F	129
Communication scanner, address of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的地址)	nCA7	12727 = 16#31B7	2061/1C	5FBD/4C	A0/01/80	129
Communication scanner, address of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的地址)	nCA8	12728 = 16#31B8	2061/1D	5FBD/4D	A0/01/81	129

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Communication scanner, address of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的地址)	nMA1	12701 = 16#319D	2061/2	5FBD/3E	A0/01/66	129
Communication scanner, address of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的地址)	nMA2	12702 = 16#319E	2061/3	5FBD/3F	A0/01/67	129
Communication scanner, address of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的地址)	nMA3	12703 = 16#319F	2061/4	5FBD/40	A0/01/68	129
Communication scanner, address of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的地址)	nMA4	12704 = 16#31A0	2061/5	5FBD/41	A0/01/69	129
Communication scanner, address of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的地址)	nMA5	12705 = 16#31A1	2061/6	5FBD/42	A0/01/6A	130
Communication scanner, address of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的地址)	nMA6	12706 = 16#31A2	2061/7	5FBD/43	A0/01/6B	130
Communication scanner, address of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的地址)	nMA7	12707 = 16#31A3	2061/8	5FBD/44	A0/01/6C	130
Communication scanner, address of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的地址)	nMA8	12708 = 16#31A4	2061/9	5FBD/45	A0/01/6D	130
Communication scanner, value of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的值)	nC1	12761 = 16#31D9	2061/3E	5FB6/4B	A0/01/A2	126
Communication scanner, value of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的值)	nC2	12762 = 16#31DA	2061/3F	5FB6/4C	A0/01/A3	126
Communication scanner, value of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的值)	nC3	12763 = 16#31DB	2061/40	5FB6/4D	A0/01/A4	126
Communication scanner, value of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的值)	nC4	12764 = 16#31DC	2061/41	5FB6/4E	A0/01/A5	126
Communication scanner, value of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的值)	nC5	12765 = 16#31DD	2061/42	5FB6/4F	A0/01/A6	126
Communication scanner, value of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的值)	nC6	12766 = 16#31DE	2061/43	5FB6/50	A0/01/A7	126
Communication scanner, value of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的值)	nC7	12767 = 16#31DF	2061/44	5FB6/51	A0/01/A8	126
Communication scanner, value of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的值)	nC8	12768 = 16#31E0	2061/45	5FB6/52	A0/01/A9	127
Communication scanner, value of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的值)	nM1	12741 = 16#31C5	2061/2A	5FB6/43	A0/01/8E	127
Communication scanner, value of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的值)	nM2	12742 = 16#31C6	2061/2B	5FB6/44	A0/01/8F	127
Communication scanner, value of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的值)	nM3	12743 = 16#31C7	2061/2C	5FB6/45	A0/01/90	127
Communication scanner, value of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的值)	nM4	12744 = 16#31C8	2061/2D	5FB6/46	A0/01/91	127
Communication scanner, value of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的值)	nM5	12745 = 16#31C9	2061/2E	5FB6/47	A0/01/92	127

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Communication scanner, value of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的值)	nM6	12746 = 16#31CA	2061/2F	5FB6/48	A0/01/93	127
Communication scanner, value of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的值)	nM7	12747 = 16#31CB	2061/30	5FB6/49	A0/01/94	128
Communication scanner, value of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的值)	nM8	12748 = 16#31CC	2061/31	5FB6/4A	A0/01/95	128
ODVA acceleration time (ODVA 加速时间)	ACCd	-	-	-	2A/01/12	143
IGBT alarm time (IGBT 报警时间)	tAC	3235 = 16#0CA3	2002/24	5FB9/1A	71/01/24	93
ODVA deceleration time (ODVA 减速时间)	dECd	-	-	-	2A/01/13	143
Motor operating time on last fault (最近一次故障时的电机运行时间)	rtP0	7260 = 16#1C5C	202A/3D	5FB9/8B	85/01/3D	107
Internal motor operating time (电机内部运行时间)	rtHI	3232 = 16#0CA0	2002/21	5FB9/17	71/01/21	93
Motor operating time on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机运行时间)	rtP1	7261 = 16#1C5D	202A/3E	5FB9/8C	85/01/3E	109
Motor operating time on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机运行时间)	rtP2	7262 = 16#1C5E	202A/3F	5FB9/8D	85/01/3F	111
Motor operating time on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机运行时间)	rtP3	7263 = 16#1C5F	202A/40	5FB9/8E	85/01/40	113
Motor operating time on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机运行时间)	rtP4	7264 = 16#1C60	202A/41	5FB9/8F	85/01/41	115
Motor operating time on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机运行时间)	rtP5	7265 = 16#1C61	202A/42	5FB9/90	85/01/42	117
Motor operating time on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机运行时间)	rtP6	7266 = 16#1C62	202A/43	5FB9/91	85/01/43	119
Motor operating time on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机运行时间)	rtP7	7267 = 16#1C63	202A/44	5FB9/92	85/01/44	121
Motor operating time on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机运行时间)	rtP8	7268 = 16#1C64	202A/45	5FB9/93	85/01/45	123
Total motor operating time (电机运行总时间)	rtH	3231 = 16#0C9F	2002/20	5FB9/16	71/01/20	93
Total drive operating time (变频器运行总时间)	PtH	3233 = 16#0CA1	2002/22	5FB9/18	71/01/22	93
Current bobbin time (当前卷绕时间)	EbOt	12209 = 16#2FB1	205C/A	5FB9/EB	9E/01/0A	93
Supply voltage on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电源电压)	ULP1	7271 = 16#1C67	202A/48	5FB9/95	85/01/48	108
Supply voltage on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电源电压)	ULP2	7272 = 16#1C68	202A/49	5FB9/96	85/01/49	110
Supply voltage on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电源电压)	ULP3	7273 = 16#1C69	202A/4A	5FB9/97	85/01/4A	112
Supply voltage on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电源电压)	ULP4	7274 = 16#1C6A	202A/4B	5FB9/98	85/01/4B	114
Supply voltage on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电源电压)	ULP5	7275 = 16#1C6B	202A/4C	5FB9/99	85/01/4C	116
Supply voltage on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电源电压)	ULP6	7276 = 16#1C6C	202A/4D	5FB9/9A	85/01/4D	118
Supply voltage on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电源电压)	ULP7	7277 = 16#1C6D	202A/4E	5FB9/9B	85/01/4E	120
Supply voltage on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电源电压)	ULP8	7278 = 16#1C6E	202A/4F	5FB9/9C	85/01/4F	122
Power supply voltage (电源电压)	ULn	3207 = 16#0C87	2002/8	5FB9/09	71/01/08	92
Power supply voltage on last fault (最近一次故障时的电源电压)	ULP0	7270 = 16#1C66	202A/47	5FB9/94	85/01/47	105
Drive line voltage (变频器线电压)	UCAL	3012 = 16#0BC4	2000/D	5FB0/03	70/01/0D	124

名称	代码	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
Motor voltage (电机电压)	UOP	3208 = 16#0C88	2002/9	5FB9/0A	71/01/09	88
Drive software version (变频器软件版本)	UdP	3302 = 16#0CE6	2003/3	5FB0/0D	71/01/67	124
Output speed (输出速度)	rFrd	8604 = 16#219C	6044	6044	2A/01/07	87
ENA average speed (ENA 平均速度)	AUS	12102 = 16#2F46	205B/3	5FB9/EA	9D/01/67	88

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
10001 = 16#2711	bLC	[Brake assignment] (制动分配)	2046/2	5FBC/F1	93/01/02	221
10003 = 16#2713	bEn	[Brake engage freq] (刹车闭合频率)	2046/4	5FBF/36	93/01/04	222
10004 = 16#2714	brt	[Brake Release time] (刹车释放动作时间)	2046/5	5FB3/DD	93/01/05	222
10005 = 16#2715	bEt	[Brake engage time] (刹车闭合动作时间)	2046/6	5FB3/DE	93/01/06	223
10006 = 16#2716	Ibr	[Brake release I FW] (刹车释放电流 (正向))	2046/7	5FB3/DF	93/01/07	222
10007 = 16#2717	bIP	[Brake impulse] (刹车脉冲)	2046/8	5FB3/E0	93/01/08	221
10008 = 16#2718	bSt	[Movement type] (运动类型)	2046/9	5FBF/3B	93/01/09	221
10009 = 16#2719	bCI	[Brake contact] (制动接触器)	2046/A	5FBC/F2	93/01/0A	221
10010 = 16#271A	tbE	[Brake engage delay] (刹车抱紧时间)	2046/B	5FBF/3C	93/01/0B	223
10011 = 16#271B	Ird	[Brake release I Rev] (刹车释放电流 (反转))	2046/C	5FBF/3D	93/01/0C	222
10012 = 16#271C	bIr	[Brake release freq] (刹车释放频率)	2046/D	5FB3/E1	93/01/0D	222
10013 = 16#271D	JdC	[Jump at reversal] (变转向频率跳变值)	2046/E	5FBF/3F	93/01/0E	223
10015 = 16#271F	brr	[Current ramp time] (电流斜坡时间)	2046/10	5FBF/40	93/01/10	225
10020 = 16#2724	bEd	[Engage at reversal] (反转时制动)	2046/15	5FBF/41	93/01/15	223
10022 = 16#2726	ttr	[Time to restart] (再起动等待时间)	2046/17	5FBF/42	93/01/17	224
10050 = 16# 2742 (位 0)	brH0	[BRH b0]	2046/33 (位 0)	5FBC/F3 (位 0)	93/01/33 (位 0)	224
10050 = 16# 2742 (位 1)	brH1	[BRH b1]	2046/33 (位 1)	5FBC/F3 (位 1)	93/01/33 (位 1)	224
10050 = 16# 2742 (位 2)	brH2	[BRH b2]	2046/33 (位 2)	5FBC/F3 (位 2)	93/01/33 (位 2)	224
10050 = 16# 2742 (位 3)	brH3	[BRH b3]	2046/33 (位 3)	5FBC/F3 (位 3)	93/01/33 (位 3)	224
10050 = 16# 2742 (位 4)	brH4	[BRH b4]	2046/33 (位 4)	5FBC/F3 (位 4)	93/01/33 (位 4)	225
10070 = 16#2756	PES	[Weight sensor ass.] (称重传感器分配)	2046/47	5FBC/F4	93/01/47	226
10071 = 16#2757	LP1	[Point 1 X] (点 1X)	2046/48	5FBC/F5	93/01/48	226
10072 = 16#2758	CP1	[Point 1Y] (点 1Y)	2046/49	5FBC/F6	93/01/49	226
10073 = 16#2759	LP2	[Point 2 X] (点 2X)	2046/4A	5FBC/F7	93/01/4A	226
10074 = 16#275A	CP2	[Point 2Y] (点 2Y)	2046/4B	5FBC/F8	93/01/4B	227
10075 = 16#275B	IbrA	[Ibr 4-20 mA loss] (mA 信号缺失时的 ibr)	2046/4C	5FBC/F9	93/01/4C	227
10401 = 16#28A1	AdC	[Auto DC injection] (自动直流注入)	204A/2	5FB3/E2	95/01/02	208
10402 = 16#28A2	tdC1	[Auto DC inj. time 1] (自动直流注入时间 1)	204A/3	5FBF/44	95/01/03	208

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
10403 = 16#28A3	SdC1	[Auto DC inj. level 1] (自动直流注入电流 1)	204A/4	5FBF/45	95/01/04	208
10403 = 16#28A3	SdC1	[Auto DC inj. level 1] (自动直流注入电流 1)	204A/4	5FBF/45	95/01/04	223
10404 = 16#28A4	tdC2	[Auto DC inj. time 2] (自动直流注入时间 2)	204A/5	5FBF/46	95/01/05	208
10405 = 16#28A5	SdC2	[Auto DC inj. level 2] (自动直流注入电流 2)	204A/6	5FBF/47	95/01/06	208
11001 = 16#2AF9	Ctd	[Current threshold] (电机电流阀值)	2050/2	5FB3/E3	98/01/02	146
11002 = 16#2AFA	ttd	[Motor therm. level] (电机热阀值)	2050/3	5FB3/E4	98/01/03	264
11002 = 16#2AFA	ttd	[Motor therm. level] (电机热阀值)	2050 / 3	5FB3/E4	98/01/03	268
11003 = 16#2AFB	Ftd	[Freq. threshold] (频率阈值)	2050/4	5FB3/E5	98/01/04	147
11004 = 16#2AFC	F2d	[Freq. threshold 2] (频率阈值 2)	2050/5	5FB3/E6	98/01/05	147
11006 = 16#2AFE	ttd2	[Motor2 therm. level] (电机热阀值 2)	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	264
11006 = 16#2AFE	ttd2	[Motor2 therm. level] (电机热阀值 2)	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	268
11007 = 16#2AFF	ttd3	[Motor3 therm. level] (电机热阀值 3)	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	264
11007 = 16#2AFF	ttd3	[Motor3 therm. level] (电机热阀值 3)	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	268
11009 = 16#2B01	tHA	[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	267
11009 = 16#2B01	tHA	[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	268
11021 = 16#2B0D	SAt	[Thermal alarm stop] (热保护停车推迟)	2050/16	5FB3/E7	98/01/16	268
11101 = 16#2B5D	tCC	[2/3 wire control] (2/3 线控制)	2051/2	5FB3/E8	98/01/66	166
11102 = 16#2B5E	tCt	[2 wire type] (2 线控制)	2051/3	5FB3/E9	98/01/67	166
11105 = 16#2B61	rrS	[Reverse assign.] (反转)	2051/6	5FBC/FE	98/01/6A	166
11110 = 16#2B66	JOG	[JOG] (寸动)	2051/B	5FBC/FF	98/01/6F	209
11111 = 16#2B67	JGF	[Jog frequency] (寸动频率)	2051/C	5FBF/50	98/01/70	209
11112 = 16#2B68	JGT	[Jog delay] (寸动延迟)	2051/D	5FB3/EA	98/01/71	209
11201 = 16#2BC1	Stt	[Stop type] (停车类型)	2052/2	5FB3/EB	99/01/02	205
11202 = 16#2BC2	nSt	[Freewheel stop ass.] (自由停车分配)	2052/3	5FBD/02	99/01/03	205
11203 = 16#2BC3	dCI	[DC injection assign.] (直流注入分配)	2052/4	5FBD/03	99/01/04	206
11204 = 16#2BC4	FSt	[Fast stop assign.] (快速停车分配)	2052/5	5FBD/04	99/01/05	205
11210 = 16#2BCA	IdC	[DC inject. level 1] (直流注入电流 1)	2052/B	5FB3/EC	99/01/0B	206
11210 = 16#2BCA	IdC	[DC inject. level 1] (直流注入电流 1)	2052/B	5FB3/EC	99/01/0B	281
11211 = 16#2BCB	tdC	[DC injection time 2] (直流注入时间 2)	2052/C	5FBF/53	99/01/0C	207
11211 = 16#2BCB	tdC	[DC injection time 2] (直流注入时间 2)	2052/C	5FBF/53	99/01/0C	281
11212 = 16#2BCC	IdC2	[DC inject. level 2] (直流注入电流 2)	2052/D	5FBF/54	99/01/0D	207

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
11212 = 16#2BCC	IdC2	[DC inject. level 2] (直流注入电流 2)	2052/D	5FBF/54	99/01/0D	281
11213 = 16#2BCD	tdI	[DC injection time 1] (直流注入时间 1)	2052/E	5FBF/55	99/01/0E	206
11213 = 16#2BCD	tdI	[DC injection time 1] (直流注入时间 1)	2052/E	5FBF/55	99/01/0E	281
11230 = 16#2BDE	dCF	[Ramp divider] (斜坡除数)	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	206
11230 = 16#2BDE	dCF	[Ramp divider] (斜坡除数)	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	280
11401 = 16#2C89	PS2	[2 preset speeds] (二个预置速度)	2054/2	5FBD/06	9A/01/02	210
11402 = 16#2C8A	PS4	[4 preset speeds] (四个预置速度)	2054/3	5FBD/07	9D/01/07	210
11403 = 16#2C8B	PS8	[8 preset speeds] (八个预置速度)	2054/4	5FBD/08	9A/01/04	211
11404 = 16#2C8C	PS16	[16 preset speeds] (十六个预置速度)	2054/5	5FBD/09	9A/01/05	211
11410 = 16#2C92	SP2	[Preset speed 2] (预置速度 2)	2054/B	5FB3/F0	9A/01/0B	211
11411 = 16#2C93	SP3	[Preset speed 3] (预置速度 3)	2054/C	5FB3/F1	9A/01/0C	212
11412 = 16#2C94	SP4	[Preset speed 4] (预置速度 4)	2054/D	5FB3/F2	9A/01/0D	212
11413 = 16#2C95	SP5	[Preset speed 5] (预置速度 5)	2054/E	5FB3/F3	9A/01/0E	212
11414 = 16#2C96	SP6	[Preset speed 6] (预置速度 6)	2054/F	5FB3/F4	9A/01/0F	212
11415 = 16#2C97	SP7	[Preset speed 7] (预置速度 7)	2054/10	5FB3/F5	9A/01/10	212
11416 = 16#2C98	SP8	[Preset speed 8] (预置速度 8)	2054/11	5FB3/F6	9A/01/11	213
11417 = 16#2C99	SP9	[Preset speed 9] (预置速度 9)	2054/12	5FBF/5F	9A/01/12	213
11418 = 16#2C9A	SP10	[Preset speed 10] (预置速度 10)	2054/13	5FBF/60	9A/01/13	213
11419 = 16#2C9B	SP11	[Preset speed 11] (预置速度 11)	2054/14	5FBF/61	9A/01/14	213
11420 = 16#2C9C	SP12	[Preset speed 12] (预置速度 12)	2054/15	5FBF/62	9A/01/15	213
11421 = 16#2C9D	SP13	[Preset speed 13] (预置速度 13)	2054/16	9F/01/63	9A/01/16	214
11422 = 16#2C9E	SP14	[Preset speed 14] (预置速度 14)	2054/17	5FBF/64	9A/01/17	214
11423 = 16#2C9F	SP15	[Preset speed 15] (预置速度 15)	2054/18	5FBF/65	9A/01/18	214
11424 = 16#2CA0	SP16	[Preset speed 16] (预置速度 16)	2054/19	5FBF/66	9A/01/19	214
11501 = 16#2CED	USP	[+ speed assignment] (加速设置)	2055/2	5FBD/0A	9A/01/66	215
11502 = 16#2CEE	dSP	[-Speed assignment] (减速设置)	2055/3	5FBD/0B	9A/01/67	215
11503 =16#2CEF	Str	[Reference saved] (加减速给定保存到)	2055/4	5FBD/0C	9A/01/68	215
11505 = 16#2CF1	SrP	[+/-Speed limitation] (加 / 减速限制)	2055/6	5FB3/F7	9A/01/6A	216
11520 = 16#2D00	USI	[+ speed assignment] (加速分配)	2055/15	5FBD/0E	9D/01/0E	216
11521 = 16#2D01	dSI	[-Speed assignment] (减速分配)	2055/16	5FBD/0F	9A/01/7A	216
11601 = 16#2D51	LAF	[Stop FW limit sw.] (正向停车限位)	2056/2	5FBD/10	9B/01/02	220

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
11602 = 16#2D52	LAr	[Stop RV limit sw.] (反向停车限位)	2056/3	5FBD/11	9B/01/03	220
11603 = 16#2D53	LAS	[Stop type] (停车类型)	2056/4	5FBD/12	9B/01/04	220
11701 = 16#2DB5	tLS	[Low speed time out] (低速运行超时)	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	146
11701 = 16#2DB5	tLS	[Low speed time out] (低速运行超时)	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	235
11801 = 16#2E19	SA2	[Summing ref. 2] (加给定 2)	2058/2	5FBD/13	9C/01/02	199
11802 = 16#2E1A	SA3	[Summing ref. 3] (加给定 3)	2058/3	5FBD/14	9C/01/03	199
11811 = 16#2E23	dA2	[Subtract ref. 2] (减给定 2)	2058/C	5FBD/15	9C/01/0C	199
11812 = 16#2E24	dA3	[Subtract ref. 3] (减给定 3)	2058/D	5FBD/16	9C/01/0D	199
11821 = 16#2E2D	MA2	[Multiplier ref. 2] (乘给定 2)	2058/16	5FBD/17	9C/01/16	200
11822 = 16#2E2E	MA3	[Multiplier ref. 3] (乘给定 3)	2058/17	5FBD/18	9C/01/17	200
11831 = 16#2E37	MFr	Multiplying coefficient (倍增系数)	2058/20	5FB6/3E	9C/01/20	78
11901 = 16#2E7D	PIF	[PID feedback ass.] (PID 反馈分配)	2059/2	5FBD/19	9C/01/66	230
11904 = 16#2E80	PIF1	[Min PID feedback] (PID 反馈最小值)	2059/5	5FBF/6A	9C/01/69	230
11905 = 16#2E81	PIF2	[Max PID feedback] (PID 反馈最大值)	2059/6	5FBF/6B	9C/01/6A	230
11906 = 16#2E82	PIP1	[Min PID reference] (PID 给定最小值)	2059/7	5FBF/6C	9C/01/6B	231
11907 = 16#2E83	PIP2	[Max PID reference] (PID 给定最大值)	2059/8	5FBF/6D	9C/01/6C	231
11908 = 16#2E84	PII	[Act. internal PID ref.] (选择内部 PID 给定)	2059/9	5FBD/1A	9C/01/6D	231
11909 = 16#2E85	Pr2	[2 preset PID ref.] (二个预置 PID 给定)	2059/A	5FBD/1B	9C/01/6E	236
11910 = 16#2E86	Pr4	[4 preset PID ref.] (四个预置 PID 给定)	2059/B	5FBD/1C	9C/01/6F	236
11920 = 16#2E90	RPI	[Internal PID ref.] (内部 PID 给定)	2059/15	5FBF/6E	9C/01/79	231
11921 = 16#2E91	rP2	[Preset ref. PID 2] (预置给定 PID 2)	2059/16	5FBF/6F	9C/01/7A	237
11922 = 16#2E92	rP3	[Preset ref. PID 3] (预置给定 PID 3)	2059/17	5FBF/70	9C/01/7B	237
11923 = 16#2E93	rP4	[Preset ref. PID 4] (预置给定 PID 4)	2059/18	9F/01/71	9C/01/7C	237
11940 = 16#2EA4	PIC	[PID correct. reverse] (PID 误差求反)	2059/29	5FB3/F9	9C/01/8D	232
11941 = 16#2EA5	RPG	[PID prop. gain] (PID 比例增益)	2059/2A	5FB3/FA	9C/01/8E	231
11942 = 16#2EA6	rIG	[PID integral gain] (PID 积分增益)	2059/2B	5FB3/FB	9C/01/8F	232
11943 = 16#2EA7	rdG	[PID derivative gain] (PID 微分增益)	2059/2C	5FB3/FC	9C/01/90	232
11944 = 16#2EA8	PIS	[PID integral reset] (PID 积分重设)	2059/2D	5FBD/1E	9C/01/91	234
11950 = 16#2EAE	FPI	[Speed ref. assign.] (速度给定分配)	2059/33	5FBD/1F	9C/01/97	234
11951 = 16#2EAF	PSr	[Speed input %] (预测速度给定系数)	2059/34	5FB3/FD	9C/01/98	234
11952 = 16#2EB0	POL	[Min PID output] (PID 最小输出值)	2059/35	5FBF/76	9C/01/99	232

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
11953 = 16#2EB1	POH	[Max PID output] (PID 最大输出值)	2059/36	5FBF/77	9C/01/9A	233
11954 = 16#2EB2	PIM	[Manual reference] (手动给定)	2059/37	5FBD/20	9C/01/9B	235
11960 = 16#2DB5	rSL	[PID wake up thresh.] (PID 唤醒误差阀值)	2059/3D	5FBD/21	9C/01/A1	235
11961 = 16#2EB9	PAL	[Min fbk alarm] (反馈超下限报警)	2059/3E	5FB3/FE	9C/01/A2	233
11962 = 16#2EBA	PAH	[Max fbk alarm] (反馈超上限报警)	2059/3F	5FB3/FF	9C/01/A3	233
11963 = 16#2EBB	PEr	[PID error Alarm] (PID 误差报警)	2059/40	5FB4/01	9C/01/A4	233
11970 = 16#2EC2	PAU	[Auto/Manual assign.] (自动 / 手动选择)	2059/47	5FBD/22	9C/01/AB	235
11980 = 16#2ECC	rPE	PID regulator discrepancy (PID 调节器偏差)	2059/51	5FB9/E5	9C/01/B5	91
11981 = 16#2ECD	rPF	PID regulator feedback reference (PID 调节器反馈给定)	2059/52	5FB9/E6	9C/01/B6	91
11982 = 16#2ECE	rPC	PID reference after ramp (斜坡后的 PID 给定)	2059/53	5FB9/E7	9C/01/B7	91
11983 = 16#2ECF	rPO	PID regulator limit output reference (PID 调节器限值输出给定)	2059/54	5FB9/E8	9C/01/B8	91
11984 = 16#2ED0	PrP	[PID ramp] (PID 斜坡)	2059/55	5FBF/7B	9C/01/B9	232
12101 = 16#2F45	EnA	[ENA system] (ENA 系统)	205B/2	5FBD/23	9D/01/66	161
12102 = 16#2F46	AUS	ENA average speed (ENA 平均速度)	205B/3	5FB9/EA	9D/01/67	88
12103 = 16#2F47	GPE	[ENA prop.gain] (ENA 比例增益)	205B/4	5FBF/7C	9D/01/68	161
12104 = 16#2F48	GIE	[ENA integral gain] (ENA 积分增益)	205B/5	5FBF/7D	9D/01/69	161
12105 = 16#2F49	rAP	[Reduction ratio] (ENA 变速箱减速比)	205B/6	5FBF/7E	9D/01/6A	161
12201 = 16#2FA9	trC	[Yarn control] (摆频控制分配)	205C/2	5FBD/24	9E/01/02	254
12202 = 16#2FAA	trH	[Traverse high] (摆频上限频率)	205C/3	5FBF/7F	9E/01/03	254
12203 = 16#2FAB	trL	[Traverse Low] (摆频下限频率)	205C/4	5FBF/80	9E/01/04	254
12204 = 16#2FAC	qSH	[Quick step High] (上限突跳频率)	205C/5	5FBF/81	9E/01/05	254
12205 = 16#2FAD	qSL	[Quick step Low] (下限突跳频率)	205C/6	5FBF/82	9E/01/06	254
12206 = 16#2FAE	tUP	[Traverse ctrl. accel.] (摆频控制加速时间)	205C/7	5FBF/83	9E/01/07	255
12207 = 16#2FAF	tdn	[Traverse ctrl. decel] (摆频控制减速时间)	205C/8	5FBF/84	9E/01/08	255
12208 = 16#2FAB	tbO	[Reel time] (卷绕时间)	205C/9	5FBF/85	9E/01/09	255
12209 = 16#2FB1	EbOt	Current bobbin time (当前卷绕时间)	205C/A	5FB9/EB	9E/01/0A	93
12210 = 16#2FB2	rtr	[Init. traverse ctrl] (摆频控制复位)	205C/B	5FBD/25	9E/01/0B	257
12211 = 16#2FB3	dtF	[Decrease ref. speed] (摆频基频减小量)	205C/C	5FBF/86	9E/01/0C	256
12212 = 16#2FB4	SnC	[Counter wobble] (反相摆频同步)	205C/D	5FBD/26	9E/01/0D	256
12213 = 16#2FB5	EbO	[End reel] (卷绕结束)	205C/E	5FBD/27	9E/01/0E	255
12214 = 16#2FB6	tSY	[Sync. wobble] (反相摆频同步输出)	205C/F	5FBD/28	9E/01/0F	256

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
12301 = 16#300D	HSO	[High speed hoisting] (高速提升)	205D/2	5FBD/29	9E/01/66	228
12302 = 16#300E	CLO	[High speed I Limit] (高速电流限幅)	205D/3	5FBF/87	9E/01/67	229
12303 = 16#300F	COF	[Motor speed coeff.] (电机速度系数 (上升))	205D/4	5FBF/88	9E/01/68	228
12304 = 16#3010	COr	[Gen. speed coeff] (电机速度系数 (下降))	205D/5	5FBF/89	9E/01/69	228
12305 = 16#3011	OSP	[Measurement spd] (负载测算速度)	205D/6	5FBF/8A	9E/01/6A	228
12306 = 16#3012	SCL	[I Limit. frequency] (电流限幅阀值频率)	205D/7	5FBF/8B	9E/01/6B	229
12307 = 16#3013	tOS	[Load measuring tm.] (负载测算时间)	205D/8	5FBF/8C	9E/01/6C	228
12401 = 16#3071	U0	[U0]	205E/2	5FBD/2A	9F/01/02	150
12403 = 16#3073	U1	[U1]	205E/4	5FBD/2B	9F/01/04	151
12404 = 16#3074	F1	[F1]	205E/5	5FBD/2C	9F/01/05	151
12405 = 16#3075	U2	[U2]	205E/6	5FBD/2D	9F/01/06	151
12406 = 16#3076	F2	[F2]	205E/7	5FBD/2E	9F/01/07	151
12407 = 16#3077	U3	[U3]	205E/8	5FBD/2F	9F/01/08	151
12408 = 16#3078	F3	[F3]	205E/9	5FBD/30	9F/01/09	152
12409 = 16#3079	U4	[U4]	205E/9	5FBD/31	9F/01/0A	152
12410 = 16#307A	F4	[F4]	205E/B	5FBD/32	9F/01/0B	152
12411 = 16#307B	U5	[U5]	205E/C	5FBD/33	9F/01/0C	152
12412 = 16#307C	F5	[F5]	205E/D	5FBD/34	9F/01/0D	152
12501 = 16#30D5	SAF	[Stop FW limit sw.] (正转停止限位)	205F/2	5FBD/35	9F/01/66	247
12502 = 16#30D6	SAr	[Stop RV limit sw.] (反转停止限位)	205F/3	5FBD/36	9F/01/67	247
12503 = 16#30D7	dAF	[Slowdown forward] (正转减速限位开关)	205F/4	5FBD/37	9F/01/68	248
12504 = 16#30D8	dAr	[Slowdown reverse] (反转减速限位开关)	205F/5	5FBD/38	9F/01/69	248
12505 = 16#30D9	dSF	[Deceleration type] (限位减速自适应)	205F/6	5FBD/39	9F/01/6A	249
12506 = 16#30DA	PAS	[Stop type] (停车类型)	205F/7	5FBD/3A	9F/01/6B	249
12507 = 16#30DB	CLS	[Disable limit sw.] (限位开关无效)	205F/8	5FBD/3B	9F/01/6C	248
12601 = 16#3139	SUL	[Motor surge limit.] (电机电压波动限幅)	2060/2	5FBD/3C	A0/01/02	162
12602 = 16#313A	SOP	[Volt surge limit. opt] (瞬态过压限幅优化)	2060/3	5FBD/3D	A0/01/03	163
12701 = 16#319D	nMA1	Communication scanner, address of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的地址)	2061/2	5FBD/3E	A0/01/66	129
12702 = 16#319E	nMA2	Communication scanner, address of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的地址)	2061/3	5FBD/3F	A0/01/67	129
12703 = 16#319F	nMA3	Communication scanner, address of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的地址)	2061/4	5FBD/40	A0/01/68	129

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
12704 = 16#31A0	nMA4	Communication scanner, address of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的地址)	2061/5	5FBD/41	A0/01/69	129
12705 = 16#31A1	nMA5	Communication scanner, address of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的地址)	2061/6	5FBD/42	A0/01/6A	130
12706 = 16#31A2	nMA6	Communication scanner, address of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的地址)	2061/7	5FBD/43	A0/01/6B	130
12707 = 16#31A3	nMA7	Communication scanner, address of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的地址)	2061/8	5FBD/44	A0/01/6C	130
12708 = 16#31A4	nMA8	Communication scanner, address of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的地址)	2061/9	5FBD/45	A0/01/6D	130
12721 = 16#31B1	nCA1	Communication scanner, address of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的地址)	2061/16	5FBD/46	A0/01/7A	128
12722 = 16#31B2	nCA2	Communication scanner, address of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的地址)	2061/17	5FBD/47	A0/01/7B	128
12723 = 16#31B3	nCA3	Communication scanner, address of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的地址)	2061/18	5FBD/48	A0/01/7C	128
12724 = 16#31B4	nCA4	Communication scanner, address of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的地址)	2061/19	5FBD/49	A0/01/7D	128
12725 = 16#31B5	nCA5	Communication scanner, address of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的地址)	2061/1A	5FBD/4A	A0/01/7E	128
12726 = 16#31B6	nCA6	Communication scanner, address of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的地址)	2061/1B	5FBD/4B	A0/01/7F	129
12727 = 16#31B7	nCA7	Communication scanner, address of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的地址)	2061/1C	5FBD/4C	A0/01/80	129
12728 = 16#31B8	nCA8	Communication scanner, address of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的地址)	2061/1D	5FBD/4D	A0/01/81	129
12741 = 16#31C5	nM1	Communication scanner, value of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的值)	2061/2A	5FB6/43	A0/01/8E	127
12742 = 16#31C6	nM2	Communication scanner, value of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的值)	2061/2B	5FB6/44	A0/01/8F	127
12743 = 16#31C7	nM3	Communication scanner, value of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的值)	2061/2C	5FB6/45	A0/01/90	127
12744 = 16#31C8	nM4	Communication scanner, value of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的值)	2061/2D	5FB6/46	A0/01/91	127
12745 = 16#31C9	nM5	Communication scanner, value of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的值)	2061/2E	5FB6/47	A0/01/92	127
12746 = 16#31CA	nM6	Communication scanner, value of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的值)	2061/2F	5FB6/48	A0/01/93	127
12747 = 16#31CB	nM7	Communication scanner, value of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的值)	2061/30	5FB6/49	A0/01/94	128
12748 = 16#31CC	nM8	Communication scanner, value of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的值)	2061/31	5FB6/4A	A0/01/95	128

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
12761 = 16#31D9	nC1	Communication scanner, value of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的值)	2061/3E	5FB6/4B	A0/01/A2	126
12762 = 16#31DA	nC2	Communication scanner, value of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的值)	2061/3F	5FB6/4C	A0/01/A3	126
12763 = 16#31DB	nC3	Communication scanner, value of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的值)	2061/40	5FB6/4D	A0/01/A4	126
12764 = 16#31DC	nC4	Communication scanner, value of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的值)	2061/41	5FB6/4E	A0/01/A5	126
12765 = 16#31DD	nC5	Communication scanner, value of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的值)	2061/42	5FB6/4F	A0/01/A6	126
12766 = 16#31DE	nC6	Communication scanner, value of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的值)	2061/43	5FB6/50	A0/01/A7	126
12767 = 16#31DF	nC7	Communication scanner, value of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的值)	2061/44	5FB6/51	A0/01/A8	126
12768 = 16#31E0	nC8	Communication scanner, value of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的值)	2061/45	5FB6/52	A0/01/A9	127
12900 = 16#3264	CFPS	Active parameter set (有效参数组)	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	70
12900 = 16#3264	CFPS	Active parameter set (有效参数组)	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	86
12901 = 16#3265	VAL	Load parameter set command (加载参数组命令)	2063/02	5FB9/ED	A1/01/66	73
12902 = 16#3266	CHA1	[2 Parameter sets] (2 个参数组)	2063/3	5FBD/54	A1/01/67	250
12903 = 16#3267	CHA2	[3 Parameter sets] (3 个参数组)	2063/4	5FBD/55	A1/01/68	250
13101 = 16#332D	dbS	[Time to motor run] (电机运行延时)	2065/2	5FB4/02	A2/01/66	245
13102 = 16#332E	dAS	[Time to open cont.] (接触器分断延时)	2065/3	5FB4/03	A2/01/67	246
13103 = 16#332F	rCA	[Output contact. fdbk] (输出接触器反馈)	2065/4	5FBD/56	A2/01/68	245
13104 = 16#3330	OCC	[Out. contactor ass.] (输出接触器分配)	2065/5	5FBD/57	A2/01/69	245
13201 = 16#3391	PtC1	[PTC1 probe] (PTC1 传感器)	2066/2	5FBF/CB	A3/01/02	260
13202 = 16#3392	PtC2	[PTC2 probe] (PTC2 传感器)	2066/3	5FBF/CC	A3/01/03	260
13203 = 16#3396	PtCL	[LI6 = PTC probe] (LI6 = PTC 传感器)	2066/4	5FBF/CD	A3/01/04	260
13301 = 16#33F5	PGA	[Reference type] (给定类型)	2067/2	5FBD/58	A3/01/66	177
13302 = 16#33F6	PIL	[RP min value] (RP 最小值)	2067/3	5FBD/59	A3/01/67	176
13303 = 16#33F7	PFr	[RP max value] (RP 最大值)	2067/4	5FBD/5A	A3/01/68	176
13304 = 16#33F8	PFI	[RP filter] (RP 滤波器)	2067/5	5FBD/5B	A3/01/69	176
13310 = 16#33FE	EIL	[Freq. min value] (频率最小值)	2067/B	5FBD/5C	A3/01/6F	178
13311 = 16#33FF	EFr	[Freq. max value] (频率最大值)	2067/C	5FBD/5D	A3/01/70	178
13312 = 16#3400	EFI	[Freq. signal filter] (频率信号滤波器)	2067/D	5FBD/5E	A3/01/71	178

参数逻辑地址索引

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
13401 = 16#3459	PHr	[Output Ph rotation] (改变输出相序)	2068/2	5FBD/5F	A4/01/02	150
13501 = 16#34BD	FN1	[F1 key assignment] (F1 键定义)	2069/2	5FBD/60	A4/01/66	196
13502 = 16#34BE	FN2	[F2 key assignment] (F2 键定义)	2069/3	5FBD/61	A4/01/67	196
13503 = 16#34BF	FN3	[F3 key assignment] (F3 键定义)	2069/4	5FBD/62	A4/01/68	196
13504 = 16#34C0	FN4	[F4 key assignment] (F4 键定义)	2069/5	5FBD/63	A4/01/69	197
13529 = 16#34D9	bMP	[HMI cmd.] (HMI 命令)	2069/1E	5FBD/6C	A4/01/82	197
13601 = 16#3521	LES	[Drive lock] (变频器锁定)	206A/2	5FBD/6D	A5/01/02	244
13602 = 16#3522	LLC	[Line contactor ass.] (输入接触器设置)	206A/3	5FBD/6E	A5/01/03	244
13603 = 16#3523	LCt	[Mains V. time out] (输入电压超时检测)	206A/4	5FBD/6F	A5/01/04	244
13801 =16#35E9	UrES	[Evacuation Input V.] (电网电压)	206C/2	5FBD/70	A6/01/02	270
13802 =16#35EA	USL	[Undervoltage level] (欠压电平)	206C/3	5FBD/71	A6/01/03	270
13803 =16#35EB	USb	[UnderV. fault mgt] (欠压管理)	206C/4	5FBD/72	A6/01/04	270
13804 =16#35EC	USt	[Undervolt. time out] (欠压故障延时)	206C/5	5FBD/73	A6/01/05	270
13811 =16#35F3	UPL	[Prevention level] (欠压保护电压)	206C/C	5FBD/74	A6/01/0C	271
13812 =16#35F4	tbS	[DC bus maintain tm] (直流母线保持时间)	206C/D	5FBF/CE	A6/01/0D	271
13813 =16#35F5	tSM	[UnderV. restart tm] (欠压重起动延时)	206C/E	5FBF/CF	A6/01/0E	271
13814 =16#35EC	StM	[Max stop time] (最大停车时间)	206C/F	5FBF/D0	A6/01/0F	271
13831 = 16#3607	rFt	[Evacuation assign.] (撤离功能分配)	206C/20	5FBD/76	A6/01/20	258
13832 = 16#3608	rSU	[Evacuation Input V.] (撤离电压)	206C/21	5FBD/77	A6/01/21	258
13833 = 16#3609	rSP	[Evacuation freq.] (撤离频率)	206C/22	5FB4/04	A6/01/22	258
13841 = 16#3611	dCO	[Precharge cont. ass.] (预充电控制定义)	206C/2A	5FBD/78	A6/01/2A	259
13901 = 16#364D	FLI	[Fluxing assignment] (预磁分配)	206D/2	5FBD/79	A6/01/66	219
13902 = 16#364E	FLU	[Motor fluxing] (电机预磁设置)	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	146
13902 = 16#364E	FLU	[Motor fluxing] (电机预磁设置)	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	219
14001 = 16#36B1	PPI	[Pairing password] (配对密码)	206E/2	5FBD/7A	A7/01/02	279
14101 = 16#3715	Ubr	[Braking level] (制动单元释能阀值)	206F/2	5FBF/D4	A7/01/66	164
14102 = 16#3716	bbA	[Braking balance] (制动平衡)	206F/3	5FBD/7B	A7/01/67	164
14111 =16#371F	brO	[DB res. protection] (DB 电阻器保护)	206F/C	5FBD/7C	A7/01/70	278
14112 =16#3720	brP	[DB Resistor Power] (DB 电阻器功率)	206F/D	5FBD/7D	A7/01/71	278
14113 =16#3721	brU	[DB Resistor value] (DB 电阻器值)	206F/E	5FBD/7E	A7/01/72	278
14114 = 16#3722	tHb	DBR thermal state (DBR 热状态)	206F/F	5FBD/7F	A7/01/73	92

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
14201 = 16#3779	UC2	[Vector Control 2pt] (矢量控制 2 点功能)	2070/2	5FBD/80	A8/01/02	153
14202 = 16#377A	UCP	[V. constant power] (恒功率最大电压)	2070/3	5FBD/81	A8/01/03	153
14203 = 16#377B	FCP	[Freq. Const Power] (恒功率最大频率)	2070/4	5FBD/82	A8/01/04	153
14301 = 16#37DD	LbA	[Load sharing] (负载平衡)	2071/2	5FBD/83	A8/01/66	164
14302 = 16#37DE	LbC	[Load correction] (负载修正)	2071/3	5FBF/D5	A8/01/67	164
14303 = 16#37DF	LbC1	[Correction min spd] (负载修正－频率下限)	2071/4	5FBF/D6	A8/01/68	165
14304 = 16#37E0	LbC2	[Correction max spd] (负载修正－频率上限)	2071/5	5FBF/D7	A8/01/69	165
14305 = 16#37E1	LbC3	[Torque offset] (转矩偏置)	2071/6	5FBF/D8	A8/01/6A	165
14306 = 16#37E2	LbF	[Sharing filter] (负载分配滤波器)	2071/7	5FBF/D9	A8/01/6B	165
3011 = 16#0BC3	nCV	Drive nominal rating (变频器额定值)	2000/C	5FB0/02	70/01/0C	124
3012 = 16#0BC4	UCAL	Drive line voltage (变频器线电压)	2000/D	5FB0/03	70/01/0D	124
3015 = 16#BC7	bFr	[Standard mot. freq] (标准电机频率)	2000/10	5FBC/05	70/01/10	148
3017 = 16#0BC9	InV	Rated drive current (变频器额定电流)	2000/12	5FB0/07	70/01/12	124
3052 = 16#BEC	CFG	[Macro configuration] (宏配置)	2000/35	5FBC/07	70/01/35	144
3053 = 16#BED	CCFG	[Customized macro] (定制宏)	2000/36	5FB9/02	70/01/36	144
3102 = 16#C1E	SFr	[Switching freq.] (开关频率)	2001/3	5FBF/02	70/01/67	162
3103 = 16#C1F	tFr	[Max frequency] (最大频率)	2001/4	5FB3/74	70/01/68	149
3104 = 16#C20	HSP	[High speed] (高速频率)	2001/5	5FB3/75	70/01/69	145
3105 = 16#C21	LSP	[Low speed] (低速频率)	2001/6	5FB3/76	70/01/6A	145
3106 = 16#C22	bSP	[Reference template] (给定模板)	2001/7	5FB3/77	70/01/6B	168
3107 = 16#C23	nrd	[Noise reduction] (电机噪声抑制)	2001/8	5FB3/78	70/01/6C	162
3108 = 16#C24	rIn	[RV Inhibition] (RV 禁止)	2001/9	5FB3/79	70/01/6D	193
3109 = 16#C25	OFI	[Sinus filter] (正弦滤波器)	2001/A	5FBC/0B	70/01/6E	162
3110 = 16#C26	FLr	[Catch on the fly] (飞车起动)	2001/B	5FB3/7A	70/01/6F	263
3111 = 16#C27	UCb	[Sensitivity] (灵敏度)	2001/C	5FBF/06	70/01/70	263
3112 =16#C28	Strt	[IGBT test] (IGBT 测试)	2001/D	5FBC/0D	70/01/71	272
3202 = 16#C82	rFr	Output frequency (输出频率)	2002/3	5FB9/04	71/01/03	87
3203 = 16#0C83	FrH	Frequency reference before ramp (斜坡前的频率给定)	2002/4	5FB9/05	71/01/04	89
3204 = 16#0C84	LCr	Motor current (电机电流)	2002/5	5FB9/06	2A/01/09	88
3205 = 16#0C85	Otr	Output torque (输出力矩)	6077	6077	71/01/06	87
3206 = 16#0C86	ETI	Extended status word 0 (扩展控制字 0)	2002/7	5FB9/08	71/01/07	81

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
3207 = 16#0C87	ULn	Power supply voltage (电源电压)	2002/8	5FB9/09	71/01/08	92
3208 = 16#0C88	UOP	Motor voltage (电机电压)	2002/9	5FB9/0A	71/01/09	88
3209 = 16#0C89	tHd	Drive thermal state (变频器热状态)	2002/A	5FB9/0B	71/01/0A	92
3211 = 16#0C8B	OPr	Motor power (电机功率)	2002/C	5FB9/0C	71/01/0C	88
3216 = 16#0C90	Otrn	Output torque (Nm) (输出力矩， Nm)	2002/11	5FB9/10	2A/01/0B	88
3230 = 16#0C9E	APH	Energy consumption (能量消耗)	2002/1F	5FB9/15	71/01/1F	92
3231 = 16#0C9F	rtH	Total motor operating time (电机运行总时间)	2002/20	5FB9/16	71/01/20	93
3232 = 16#0CA0	rtHI	Internal motor operating time (电机内部运行时间)	2002/21	5FB9/17	71/01/21	93
3233 = 16#0CA1	PtH	Total drive operating time (变频器运行总时间)	2002/22	5FB9/18	71/01/22	93
3235 = 16#0CA3	tAC	IGBT alarm time (IGBT 报警时间)	2002/24	5FB9/1A	71/01/24	93
3250 = 16#0CB2	LRS1	Extended status word 1 (扩展状态字 1)	2002/33	5FB9/1C	71/01/33	81
3251 = 16#0CB3	LRS2	Extended status word 2 (扩展状态字 2)	2002/34	5FB9/1D	71/01/34	82
3252 = 16#0CB4	LRS3	Extended status word 3 (扩展状态字 3)	2002/35	5FB9/1E	71/01/35	82
3253 = 16#0CB5	LRS4	Extended status word 4 (扩展状态字 4)	2002/36	5FB9/1F	71/01/36	83
3254 = 16#0CB6	LRS5	Extended status word 5 (扩展状态字 5)	2002/37	5FB9/20	71/01/37	83
3255 = 16#0CB7	LRS6	Extended status word 6 (扩展状态字 6)	2002/38	5FB9/21	71/01/38	84
3256 = 16#0CB8	LRS7	Extended status word 7 (扩展状态字 7)	2002/39	5FB9/22	71/01/39	84
3257 = 16#0C89	LRS8	Extended status word 8 (扩展状态字 8)	2002/3A	5FB9/23	71/01/3A	85
3302 = 16#0CE6	UdP	Drive software version (变频器软件版本)	2003/3	5FB0/0D	71/01/67	124
3340 = 16#0D0C	PAn0	Device name: characters 1 and 2 (设备名：字符 1 和 2)	2003/29	5FB0/25	71/01/8D	124
3341 = 16#0D0D	PAn1	Device name: characters 3 and 4 (设备名：字符 3 和 4)	2003/2A	5FB0/26	71/01/8E	124
3342 = 16#0D0E	PAn2	Device name: characters 5 and 6 (设备名：字符 5 和 6)	2003/2B	5FB0/27	71/01/8F	125
3343 = 16#0D0F	PAn3	Device name: characters 7 and 8 (设备名：字符 7 和 8)	2003/2C	5FB0/28	71/01/90	125
3344 = 16#0D10	PAn4	Device name: characters 9 and 10 (设备名：字符 9 和 10)	2003/2D	5FB0/29	71/01/91	125
3345 = 16#0D11	PAn5	Device name: characters 11 and 12 (设备名：字符 11 和 12)	2003/2E	5FB0/2A	71/01/92	125
3346 = 16#0D12	PAn6	Device name: characters 13 and 14 (设备名：字符 13 和 14)	2003/2F	5FB0/2B	71/01/93	125
3346 = 16#0D12	PAn7	Device name: characters 15 and 16 (设备名：字符 15 和 16)	2003/30	5FB0/2C	71/01/94	125
4001 = 16#FA1	L1d	[LI1 On Delay] (LI1 0->1 延时)	200A/2	5FBC/0E	75/01/02	167
4002 = 16#FA2	L2d	[LI2 On Delay] (LI2 0->1 延时)	200A/3	5FBC/0F	75/01/03	167
4003 = 16#FA3	L3d	[LI3 On Delay] (LI3 0->1 延时)	200A/4	5FBC/10	75/01/04	167
4004 = 16#FA4	L4d	[LI4 On Delay] (LI4 0->1 延时)	200A/5	5FBC/11	75/01/05	167

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
4005 = 16#FA5	L5d	[LI5 On Delay] (LI5 0->1 延时)	200A/6	5FBC/12	75/01/06	167
4006 = 16#FA6	L6d	[LI6 On Delay] (LI6 0->1 延时)	200A/7	5FBC/13	75/01/07	167
4007 = 16#FA7	L7d	[LI7 On Delay] (LI7 0->1 延时)	200A/8	5FBC/14	75/01/08	167
4008 = 16#FA8	L8d	[LI8 On Delay] (LI8 0->1 延时)	200A/9	5FBC/15	75/01/09	167
4009 = 16#FA9	L9d	[LI9 On Delay] (LI9 0->1 延时)	200A/A	5FBC/16	75/01/0A	167
4010 = 16#FAA	L10d	[LI10 On Delay] (LI10 0->1 延时)	200A/B	5FBC/17	75/01/0B	167
4011 = 16#FAB	L11d	[LI11 On Delay] (LI11 0->1 延时)	200A/C	5FBC/18	75/01/0C	167
4012 = 16#FAC	L12d	[LI12 On Delay] (LI12 0->1 延时)	200A/D	5FBC/19	75/01/0D	167
4013 = 16#FAD	L13d	[LI13 On Delay] (LI13 0->1 延时)	200A/E	5FBC/1A	75/01/0E	167
4014 = 16#FAE	L14d	[LI14 On Delay] (LI14 0->1 延时)	200A/F	5FBC/1B	75/01/0F	167
4201 = 16#1069	r1S	[R1 Active at] (R1 有效条件)	200C/2	5FBC/1C	76/01/02	180
4202 = 16#106A	r2S	[R2 Active at] (R2 有效条件)	200C/3	5FBC/1D	76/01/03	181
4203 = 16#106B	r3S	[R3 Active at] (R3 有效条件)	200C/4	5FBC/1E	76/01/04	182
4204 = 16#106C	r4S	[R4 Active at](R4 有效条件)	200C/5	5FBC/1F	76/01/05	183
4209 = 16#1071	LO1S	[LO1 active at] (LO1 有效条件)	200C/2D	5FBC/20	76/01/0A	184
4210 = 16#1072	LO2S	[LO2 active at] (LO2 有效条件)	200C/B	5FBC/21	76/01/0B	185
4211 = 16#1073	LO3S	[LO3 active at] (LO3 有效条件)	200C/C	5FBC/22	76/01/0C	186
4212 = 16#1074	LO4S	[LO4 active at] (LO4 有效条件)	200C/D	5FBC/23	76/01/0D	187
4221 = 16#107D	r1H	[R1 Holding time] (R1 保持时间)	200C/16	5FBC/24	76/01/16	180
4222 = 16#107E	r2H	[R2 Holding time] (R2 保持时间)	200C/17	5FBC/25	76/01/17	181
4223 = 16#107F	r3H	[R3 Holding time] (R3 保持时间)	200C/18	5FBC/26	76/01/18	182
4224 = 16#1080	r4H	[R4 Holding time] (R4 保持时间)	200C/19	5FBC/27	76/01/19	183
4229 = 16#1085	LO1H	[LO1 holding time] (LO1 保持时间)	200C/1E	5FBC/28	76/01/1E	184
4230 = 16#1086	LO2H	[LO2 holding time] (LO2 保持时间)	200C/1F	5FBC/29	76/01/1F	185
4231 = 16#1087	LO3H	[LO3 holding time] (LO3 保持时间)	200C/20	5FBC/2A	76/01/20	186
4232 = 16#1088	LO4H	[LO4 holding time] (LO4 保持时间)	200C/21	5FBC/2B	76/01/21	187
4241 = 16#1091	r1d	[R1 Delay time] (R1 延时)	200C/2A	5FBC/2C	76/01/2A	180
4242 = 16#1092	r2d	[R2 Delay time] (R2 延时)	200C/2B	5FBC/2D	76/01/2B	181
4243 = 16#1093	r3d	[R3 Delay time] (R3 延时)	200C/2C	5FBC/2E	76/01/2C	182
4244 = 16#1094	r4d	[R4 Delay time] (R4 延时)	200C/2D	5FBC/2F	76/01/2D	183
4249 = 16#1099	LO1d	[LO1 delay time] (LO1 延时)	200C/32	5FBC/30	76/01/32	184

参数逻辑地址索引

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
4250 = 16#109A	LO2d	[LO2 delay time] (LO2 延时)	200C/33	5FBC/31	76/01/33	185
4251 = 16#109B	LO3d	[LO3 delay time] (LO3 延时)	200C/34	5FBC/32	76/01/34	186
4252 = 16#109C	LO4d	[LO4 delay time] (LO4 延时)	200C/35	5FBC/33	76/01/35	187
4402 = 16#1132	AI1t	[AI1 Type] (AI1 类型)	200E/3	5FBC/34	77/01/03	169
4403 = 16#1133	AI2t	[AI2 Type] (AI2 类型)	200E/4	5FBC/35	77/01/04	170
4404 = 16#1134	AI3t	[AI3 Type] (AI3 类型)	200E/5	5FBC/36	77/01/05	172
4405 = 16#1135	AI4t	[AI4 Type] (AI4 类型)	200E/6	5FBC/37	77/01/06	174
4412 = 16#113C	UIL1	[AI1 min value] (AI1 最小值)	200E/D	5FBC/38	77/01/0D	169
4413 = 16#113D	UIL2	[AI2 min value] (AI2 最小值)	200E/E	5FBC/39	77/01/0E	170
4415 = 16#113D	UIL4	[AI4 min value] (AI4 最小值)	200E/10	5FBC/3A	77/01/10	174
4422 = 16#1146	UIH1	[AI1 max value] (AI1 最大值)	200E/17	5FBC/3B	77/01/17	169
4423 = 16#1147	UIH2	[AI2 max value] (AI2 最大值)	200E/18	5FBC/3C	77/01/18	170
4425 = 16#1149	UIH4	[AI4 max value] (AI4 最大值)	200E/1A	5FBC/3D	77/01/1A	174
4433 = 16#1151	CrL2	[AI2 min value] (AI2 最小值)	200E/22	5FBC/3E	77/01/22	170
4434 = 16#1152	CrL3	[AI3 min value] (AI3 最小值)	200E/23	5FBC/3F	77/01/23	172
4435 = 16#1153	CrL4	[AI4 min value] (AI4 最小值)	200E/24	5FBC/40	77/01/24	174
4443 = 16#115B	CrH2	[AI2 max value] (AI2 最大值)	200E/2C	5FBC/41	77/01/2C	170
4444 = 16#115C	CrH3	[AI3 max value] (AI3 最大值)	200E/2D	5FBC/42	77/01/2D	172
4445 = 16#115D	CrH4	[AI4 max value] (AI4 最大值)	200E/2E	5FBC/43	77/01/2E	174
4452 = 16#1164	AI1F	[AI1 filter] (AI1 滤波器)	200E/35	5FBC/44	77/01/35	169
4453 = 16#1165	AI2F	[AI2 filter] (AI2 滤波器)	200E/36	5FBC/45	77/01/36	170
4454 = 16#1166	AI3F	[AI3 filter] (AI3 滤波器)	200E/37	5FBC/46	77/01/37	172
4455 = 16#1167	AI4F	[AI4 filter] (AI4 滤波器)	200E/38	5FBC/47	77/01/38	174
4462 = 16#116E	AI1E	[AI1 Interm. point X] (AI1 拐点 X)	200E/3F	5FBC/48	77/01/3F	169
4463 = 16#116F	AI2E	[AI2 Interm. point X] (AI2 拐点 X)	200E/40	5FBC/49	77/01/40	171
4464 = 16#1170	AI3E	[AI3 Interm. point X] (AI2 拐点 X)	200E/41	5FBC/4A	77/01/4A	173
4465 = 16#1171	AI4E	[AI4 Interm. point X] (AI4 拐点 X)	200E/42	5FBC/4B	77/01/42	175
4472 = 16#1178	AI1S	[AI1 Interm. point Y] (AI1 拐点 Y)	200E/49	5FBC/4C	77/01/49	169
4473 = 16#1179	AI2S	[AI2 Interm. point Y] (AI2 拐点 Y)	200E/4A	5FBC/4D	77/01/4A	171
4474 = 16#117A	AI3S	[AI3 Interm. point Y] (AI3 拐点 Y)	200E/4B	5FBC/4E	77/01/4A	173
4475 = 16#117B	AI4S	[AI4 Interm. point Y] (AI4 拐点 Y)	200E/4C	5FBC/4F	77/01/4C	175

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
4483 = 16#1183	AI2L	[AI2 range] (AI2 范围)	200E/54	5FBC/50	77/01/54	171
4484 = 16#1184	AI3L	[AI3 range] (AI3 范围)	200E/55	5FBC/51	77/01/55	172
4485 = 16#1185	AI4L	[AI4 range] (AI4 范围)	200E/56	5FBC/52	77/01/56	175
4601 = 16#11F9	AO1t	[AO1 Type] (AO1 类型)	2010/2	5FBC/53	78/01/02	188
4602 = 16#11FA	AO2t	[AO2 Type] (AO2 类型)	2010/3	5FBC/54	78/01/03	190
4603 = 16#11FB	AO3t	[AO3 Type] (AO3 类型)	2010/4	5FBC/55	78/01/04	191
4611 = 16#1203	AO1F	[AO1 Filter] (AO1 滤波器)	2010/C	5FBC/56	78/01/0C	189
4612 = 16#1204	AO2F	[AO2 Filter] (AO2 滤波器)	2010/D	5FBC/57	78/01/0D	190
4613 = 16#1205	AO3F	[AO3 Filter] (AO3 滤波器)	2010/E	5FBC/58	78/01/0E	191
4621 = 16#120D	UOL1	[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	2010/16	5FBC/59	78/01/16	189
4622 = 16#120E	UOL2	[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	2010/17	5FBC/5A	78/01/17	190
4623 = 16#120F	UOL3	[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	2010/18	5FBC/5B	78/01/18	191
4631 = 16#1217	UOH1	[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	2010/20	5FBC/5C	78/01/20	189
4632 = 16#1218	UOH2	[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	2010/21	5FBC/5D	78/01/21	190
4633 = 16#1219	UOH3	[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	2010/22	5FBC/5E	78/01/22	191
4641 = 16#1221	AOL1	[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	2010/2A	5FBC/5F	78/01/2A	188
4642 = 16#1222	AOL2	[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	2010/2B	5FBC/60	78/01/2B	190
4643 = 16#1223	AOL3	[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	2010/2C	5FBC/61	78/01/2C	191
4651 = 16#122B	AOH1	[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	2010/34	5FBC/62	78/01/34	188
4652 = 16#122C	AOH2	[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	2010/35	5FBC/63	78/01/35	190
4653 = 16#122D	AOH3	[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	2010/36	5FBC/64	78/01/36	191
5001 = 16#1389	r1	[R1 Assignment] (R1 定义)	2014/2	5FB3/7B	7A/01/02	179
5002 = 16#138A	r2	[R2 Assignment] (R2 定义)	2014/3	5FB3/7C	7A/01/03	181
5003 = 16#138B	r3	[R3 Assignment] (R3 定义)	2014/4	5FBC/67	7A/01/04	182
5004 = 16#138C	r4	[R4 Assignment] (R4 定义)	2014/5	5FBC/68	7A/01/05	183
5009 = 16#1391	LO1	[LO1 assignment] (LO1 定义)	2014/A	5FB3/7D	7A/01/0A	184
5010 = 16#1392	LO2	[LO2 assignment] (LO2 定义)	2014/B	5FBC/6A	7A/01/0B	185
5011 = 16#1393	LO3	[LO3 assignment] (LO3 定义)	2014/C	5FBC/6B	7A/01/0C	186
5012 = 16#1394	LO4	[LO4 assignment] (LO4 定义)	2014/D	5FBC/6C	7A/01/0D	187
5021 = 16#139D	AO1	[AO1 assignment] (AO1 定义)	2014/16	5FBC/6D	7A/01/16	188
5022 = 16#139E	AO2	[AO2 assignment] (AO2 定义)	2014/17	5FBC/6E	7A/01/17	190

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
5023 = 16#139F	AO3	[AO3 assignment] (AO3 定义)	2014/18	5FBC/6F	7A/01/18	191
5202 = 16#1452	IL1r	Logic input map (逻辑输入图)	2016/3	5FB9/28	7B/01/03	95
5212 = 16#145C	OL1r	Logic output map (逻辑输出图)	2016/D	5FB9/2A	7B/01/0D	95
5232 = 16#1470	AI1r	Standardized image of analog input 1 (模拟输入 1 的标准化映像)	2016/21	5FB9/2F	7B/01/21	96
5233 = 16#1471	AI2r	Standardized image of analog input 2 (模拟输入 2 的标准化映像)	2016/22	5FB9/30	7B/01/22	96
5234 = 16#1472	AI3r	Standardized image of analog input 3 (模拟输入 3 的标准化映像)	2016/23	5FB9/31	7B/01/23	96
5235 = 16#1473	AI4r	Standardized image of analog input 4 (模拟输入 4 的标准化映像)	2016/24	5FB9/32	7B/01/24	97
5242 = 16#147A	AI1C	Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)	2016/2B	5FB9/33	7B/01/2B	96
5243 = 16#147B	AI2C	Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)	2016/2C	5FB9/34	7B/01/2C	96
5244 = 16#147C	AI3C	Physical image of analog input 3 (模拟输入 3 的物理映像)	2016/2D	5FB9/35	7B/01/2D	96
5245 = 16#147D	AI4C	Physical image of analog input 4 (模拟输入 4 的物理映像)	2016/2E	5FB9/36	7B/01/2E	96
5261 = 16#148D	AO1r	Standardized image of analog output 1 (模拟输出 1 的标准化映像)	2016/3E	5FB9/3A	7B/01/3E	97
5262 = 16#148E	AO2r	Standardized image of analog output 2 (模拟输出 2 的标准化映像)	2016/3F	5FB9/3B	7B/01/3F	97
5263 = 16#148F	AO3r	Standardized image of analog output 3 (模拟输出 3 的标准化映像)	2016/40	5FB9/3C	7B/01/40	98
5271 = 16#1497	AO1C	Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)	2016/48	5FB9/3D	7B/01/48	97
5272 = 16#1498	AO2C	Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)	2016/49	5FB9/3E	7B/01/49	97
5273 = 16#1499	AO3C	Physical image of analog output 3 (模拟输出 3 的物理映像)	2016/4A	5FB9/3F	7B/01/4A	97
5281 = 16 #14A1	AIU1	PID regulator feedback (PID 调节器反馈)	2016/52	5FB9/40	7B/01/52	78
5282 = 16#14A2	AIC1	[AI net. channel] (虚拟 AI 通道)	2016/53	5FBC/70	7B/01/53	230
5604 = 16#15E4	PGI	Encoder pulse counter (编码器脉冲计数器)	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	98
5604 = 16#15E4	PGI	[Number of pulses] (脉冲数)	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	159
5604 = 16#15E4	PGI	[Number of pulses] (脉冲数)	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	177
5605 = 16#15E5	EnC	[Encoder check] (编辑器检查)	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	160
5605 = 16#15E5	EnC	[Encoder check] (编辑器检查)	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	177
5606 = 16#15E6	EnU	[Encoder usage] (编码器用途)	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	160
5606 = 16#15E6	EnU	[Encoder usage] (编码器用途)	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	177
5607 =16#15E7	ECC	[Encoder coupling] (编码器连接)	201A/8	5FBC/74	7D/01/08	276
5608 = 16#15E8	EnS	[Encoder type] (编辑器类型)	201A/A	5FBC/75	7D/01/09	159
5608 = 16#15E8	EnS	[Encoder type] (编辑器类型)	201A/9	5FBC/75	7D/01/09	177

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
5609 =16#15E9	ECt	[Encoder check time] (编码器检查时间)	201A/A	5FBF/07	7D/01/0A	276
5610 = 16#15EA	PdI	Drive encoder counter divisor (变频器编码器计数器除数)	201A/B	5FBC/76	7D/01/0B	131
5611 = 16#15EB	PUC	Drive encoder divided counter (除以变频器编码器的计数器)	201A/C	5FB9/41	7D/01/0C	132
64002 = 16#FA02	PSt	[Stop Key priority] (STOP 键优先)	2262/3	5FBD/88	94/01/06	193
6401 = 16#1901	O01	"Controller Inside" HMI exchange word 1 (“内置控制器” 人机交互交换字 1)	2022/2	5FB3/81	81/01/02	132
6402 = 16#1902	O02	"Controller Inside" HMI exchange word 2 (“内置控制器” 人机交互交换字 2)	2022/3	5FB3/82	81/01/03	132
6403 = 16#1903	O03	"Controller Inside" HMI exchange word 3 (“内置控制器” 人机交互交换字 3)	2022/4	5FB3/83	81/01/04	132
6404 = 16#1904	O04	"Controller Inside" HMI exchange word 4 (“内置控制器” 人机交互交换字 4)	2022/5	5FB3/84	81/01/05	132
6405 = 16#1905	O05	"Controller Inside" HMI exchange word 5 (“内置控制器” 人机交互交换字 5)	2022/6	5FB3/85	81/01/06	133
6406 = 16#1906	O06	"Controller Inside" HMI exchange word 6 (“内置控制器” 人机交互交换字 6)	2022/7	5FB3/86	81/01/07	133
6407 = 16#1907	O07	"Controller Inside" HMI exchange word 7 (“内置控制器” 人机交互交换字 7)	2022/8	5FB3/87	81/01/08	133
6408 = 16#1908	O08	"Controller Inside" HMI exchange word 8 (“内置控制器” 人机交互交换字 8)	2022/9	5FB3/88	81/01/09	133
6409 = 16#1909	O09	"Controller Inside" HMI exchange word 9 (“内置控制器” 人机交互交换字 9)	2022/A	5FB3/89	81/01/0A	133
6410 = 16#190A	O10	"Controller Inside" HMI exchange word 10 (“内置控制器” 人机交互交换字 10)	2022/B	5FB3/8A	81/01/0B	133
6411 = 16#190B	O11	"Controller Inside" HMI exchange word 11 (“内置控制器” 人机交互交换字 11)	2022/C	5FB3/8B	81/01/0C	133
6412 = 16#190C	O12	"Controller Inside" HMI exchange word 12 (“内置控制器” 人机交互交换字 12)	2022/D	5FB3/8C	81/01/0D	134
6413 = 16#190D	O13	"Controller Inside" HMI exchange word 13 (“内置控制器” 人机交互交换字 13)	2022/E	5FB3/8D	81/01/0E	134
6414 = 16#190E	O14	"Controller Inside" HMI exchange word 14 (“内置控制器” 人机交互交换字 14)	2022/F	5FB3/8E	81/01/0F	134
6415 = 16#190F	O15	"Controller Inside" HMI exchange word 15 (“内置控制器” 人机交互交换字 15)	2022/10	5FB3/8F	81/01/10	134
6416 = 16#1910	O16	"Controller Inside" HMI exchange word 16 (“内置控制器” 人机交互交换字 16)	2022/11	5FB3/90	81/01/11	134
6417 = 16#1911	O17	"Controller Inside" HMI exchange word 17 (“内置控制器” 人机交互交换字 17)	2022/12	5FB3/91	81/01/12	134
6418 = 16#1912	O18	"Controller Inside" HMI exchange word 18 (“内置控制器” 人机交互交换字 18)	2022/13	5FB3/92	81/01/13	134

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
6419 = 16#1913	O19	"Controller Inside" HMI exchange word 19 (“内置控制器” 人机交互交换字 19)	2022/14	5FB3/93	81/01/14	135
6420 = 16#1914	O20	"Controller Inside" HMI exchange word 20 (“内置控制器” 人机交互交换字 20)	2022/15	5FB3/94	81/01/15	135
6421 = 16#1915	O21	"Controller Inside" HMI exchange word 21 (“内置控制器” 人机交互交换字 21)	2022/16	5FB3/95	81/01/16	135
6422 = 16#1916	O22	"Controller Inside" HMI exchange word 22 (“内置控制器” 人机交互交换字 22)	2022/17	5FB3/96	81/01/17	135
6423 = 16#1917	O23	"Controller Inside" HMI exchange word 23 (“内置控制器” 人机交互交换字 23)	2022/18	5FB3/97	81/01/18	135
64233 = 16#FAE9	Fdrd	Ethernet fault code (以太网故障代码)	2264/22	-	-	103
6424 = 16#1918	O24	"Controller Inside" HMI exchange word 24 (“内置控制器” 人机交互交换字 24)	2022/19	5FB3/98	81/01/19	135
6425 = 16#1919	O25	"Controller Inside" HMI exchange word 25 (“内置控制器” 人机交互交换字 25)	2022/1A	5FB3/99	81/01/1A	135
6426 = 16#191A	O26	"Controller Inside" HMI exchange word 26 (“内置控制器” 人机交互交换字 26)	2022/1B	5FB3/9A	81/01/1B	136
6427 = 16#191B	O27	"Controller Inside" HMI exchange word 27 (“内置控制器” 人机交互交换字 27)	2022/1C	5FB3/9B	81/01/1C	136
6428 = 16#191C	O28	"Controller Inside" HMI exchange word 28 (“内置控制器” 人机交互交换字 28)	2022/1D	5FB3/9C	81/01/1D	136
6429 = 16#191D	O29	"Controller Inside" HMI exchange word 29 (“内置控制器” 人机交互交换字 29)	2022/1E	5FB3/9D	81/01/1E	136
6430 = 16#191E	O30	"Controller Inside" HMI exchange word 30 (“内置控制器” 人机交互交换字 30)	2022/1F	5FB3/9E	81/01/1F	136
64300 = 16#FB2C	dCC0	Command channel active on last fault (最近一次故障时有效的命令通道)	2265/1	5FBA/08	9A/01/08	106
64301 = 16#FB2D	dCC1	Active command channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的命令通道)	2265/2	5FBA/09	9A/01/09	109
64302 = 16#FB2E	dCC2	Active command channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的命令通道)	2265/3	5FBA/0A	9A/01/0A	111
64303 = 16#FB2F	dCC3	Active command channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的命令通道)	2265/4	5FBA/0B	9A/01/0B	113
64304 = 16#FB30	dCC4	Active command channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的命令通道)	2265/5	5FBA/0C	9A/01/0C	115
64305 = 16#FB31	dCC5	Active command channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的命令通道)	2265/6	5FBA/0D	9A/01/0D	117
64306 = 16#FB32	dCC6	Active command channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的命令通道)	2265/7	5FBA/0E	9A/01/0E	119
64307 = 16#FB33	dCC7	Active command channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的命令通道)	2265/8	5FBA/0F	9A/01/0F	121

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
64308 = 16#FB34	dCC8	Active command channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的命令通道)	2265/9	5FBA/10	9A/01/10	123
6431 = 16#191F	O31	"Controller Inside" HMI exchange word 31 (“内置控制器”人机交互交换字 31)	2022/20	5FB3/9F	81/01/20	136
64310 = 16#FB36	drC0	Reference channel active on last fault (最近一次故障时有效的给定通道)	2265/B	5FBA/11	9A/01/11	106
64311 = 16#FB37	drC1	Active reference channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的给定通道)	2265/C	5FBA/12	9A/01/12	109
64312 = 16#FB38	drC2	Active reference channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的给定通道)	2265/D	5FBA/13	9A/01/13	111
64313 = 16#FB39	drC3	Active reference channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的给定通道)	2265/E	5FBA/14	9A/01/14	113
64314 = 16#FB3A	drC4	Active reference channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的给定通道)	2265/F	5FBA/15	9A/01/15	115
64315 = 16#FB3B	drC5	Active reference channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的给定通道)	2265/10	5FBA/16	9A/01/16	117
64316 = 16#FB3C	drC6	Active reference channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的给定通道)	2265/11	5FBA/17	9A/01/17	119
64317 = 16#FB3D	drC7	Active reference channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的给定通道)	2265/12	5FBA/18	9A/01/18	121
64318 = 16#FB3E	drC8	Active reference channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的给定通道)	2265/13	5FBA/19	9A/01/19	123
6432 = 16#1920	O32	"Controller Inside" HMI exchange word 32 (“内置控制器”人机交互交换字 32)	2022/21	5FB3/A0	81/01/21	136
6433 = 16#1921	O33	"Controller Inside" HMI exchange word 33 (“内置控制器”人机交互交换字 33)	2022/22	5FB3/A1	81/01/22	137
6434 = 16#1922	O34	"Controller Inside" HMI exchange word 34 (“内置控制器”人机交互交换字 34)	2022/23	5FB3/A2	81/01/23	137
6435 = 16#1923	O35	"Controller Inside" HMI exchange word 35 (“内置控制器”人机交互交换字 35)	2022/24	5FB3/A3	81/01/24	137
6436 = 16#1924	O36	"Controller Inside" HMI exchange word 36 (“内置控制器”人机交互交换字 36)	2022/25	5FB3/A4	81/01/25	137
6437 = 16#1925	O37	"Controller Inside" HMI exchange word 37 (“内置控制器”人机交互交换字 37)	2022/26	5FB3/A5	81/01/26	137
6438 = 16#1926	O38	"Controller Inside" HMI exchange word 38 (“内置控制器”人机交互交换字 38)	2022/27	5FB3/A6	81/01/27	137
6439 = 16#1927	O39	"Controller Inside" HMI exchange word 39 (“内置控制器”人机交互交换字 39)	2022/28	5FB3/A7	81/01/28	137
6440 = 16#1928	O40	"Controller Inside" HMI exchange word 40 (“内置控制器”人机交互交换字 40)	2022/29	5FB3/A8	81/01/29	138
6441 = 16#1929	O41	"Controller Inside" HMI exchange word 41 (“内置控制器”人机交互交换字 41)	2022/2A	5FB3/A9	81/01/2A	138
6442 = 16#192A	O42	"Controller Inside" HMI exchange word 42 (“内置控制器”人机交互交换字 42)	2022/2B	5FB3/AA	81/01/2B	138
6443 = 16#192B	O43	"Controller Inside" HMI exchange word 43 (“内置控制器”人机交互交换字 43)	2022/2C	5FB3/AB	81/01/2C	138

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
6444 = 16#192C	O44	"Controller Inside" HMI exchange word 44 (“内置控制器” 人机交互交换字 44)	2022/2D	5FB3/AC	81/01/2D	138
6445 = 16#192D	O45	"Controller Inside" HMI exchange word 45 (“内置控制器” 人机交互交换字 45)	2022/2E	5FB3/AD	81/01/2E	138
6446 = 16#192E	O46	"Controller Inside" HMI exchange word 46 (“内置控制器” 人机交互交换字 46)	2022/2F	5FB3/AE	81/01/2F	138
6447 = 16#192F	O47	"Controller Inside" HMI exchange word 47 (“内置控制器” 人机交互交换字 47)	2022/30	5FB3/AF	81/01/30	139
6448 = 16#1930	O48	"Controller Inside" HMI exchange word 48 (“内置控制器” 人机交互交换字 48)	2022/31	5FB3/B0	81/01/31	139
6449 = 16#1931	O49	"Controller Inside" HMI exchange word 49 (“内置控制器” 人机交互交换字 49)	2022/32	5FB3/B1	81/01/32	139
6450 = 16#1932	O50	"Controller Inside" HMI exchange word 50 (“内置控制器” 人机交互交换字 50)	2022/33	5FC8/32	81/01/33	139
6901 = 16#1AF5	PIL1	"Controller Inside" logic input map (“内置控制器” 逻辑输入图)	2027/2	5FB9/49	83/01/66	131
6911 = 16#1AFF	POL1	"Controller Inside" logic output map (“内置控制器” 逻辑输出图)	2027/C	5FB9/4A	83/01/70	131
6942 = 16#1B1E	PAI1	Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)	2027/2B	5FB9/4B	83/01/8F	131
6943 = 16#1B1F	PAI2	Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)	2027/2C	5FB9/4C	83/01/90	131
6971 = 16#1B3B	PAO1	Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)	2027/48	5FB9/4D	83/01/AC	131
6972 = 16#1B3C	PAO2	Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)	2027/49	5FB9/4E	83/01/AD	131
7002 = 16#1B5A	IPL	[Input phase loss] (输入缺相)	2028/3	5FB3/BE	84/01/03	266
7003 =16#1B5B	LFL2	[AI2 4-20mA loss] (AI2 4-20mA 缺失)	2028/4	5FB3/BF	84/01/04	273
7004 =16#1B5C	StP	[UnderV. prevention] (欠压保护设置)	2028/5	5FB3/C0	84/01/05	271
7005 =16#1B5D	Sdd	[Load slip detection] (负载不跟随监测)	2028/6	5FB3/C1	84/01/06	276
7006 = 16#1B5E	EPL	[External fault mgt] (外部故障管理)	2028/7	5FB3/C2	84/01/07	269
7008 = 16#1B60	OHL	[Overtemp fault mgt] (变频器过热管理)	2028/9	5FBC/8C	84/01/09	267
7009 = 16#1B61	OLL	[Overload fault mgt] (电机过载故障管理)	2028/A	5FBC/8D	84/01/0A	265
7010 =16#1B62	SLL	[Modbus fault mgt] (Modbus 故障管理)	2028/B	5FBC/8E	84/01/0B	275
7011 =16#1B63	COL	[CANopen fault mgt] (CANopen 故障管理)	2028/C	5FBC/8F	84/01/0C	275
7012 =16#1B64	tnL	[Autotune fault mgt] (自整定故障管理)	2028/D	5FBC/90	84/01/0D	279
7013 =16#1B65	LFL3	[AI3 4-20mA loss] (AI3 4-20mA 缺失)	2028/E	5FB3/C3	84/01/0E	273
7014 =16#1B66	LFL4	[AI4 4-20mA loss] (AI4 4-20mA 缺失)	2028/F	5FB3/C4	84/01/0F	273
7015 =16#1B67	CLL	[Network fault mgt] (网络故障管理)	2028/10	5FBC/93	84/01/10	275
7080 =16#1BA8	LFF	[Fallback speed] (回落速度)	2028/51	5FB3/C5	84/01/51	279

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
7081 = 16#1BA9	Odt	[OutPh time detect] (输出缺相演示)	2028/52	5FBF/08	84/01/52	266
7121 = 16#1BD1	LFt	Altivar fault code (Altivar 故障代码)	2029/16	5FB3/C8	84/01/7A	100
7122 = 16#1BD2	Atr	[Automatic restart] (自动重启动)	2029/17	5FB3/C9	84/01/7B	262
7123 = 16#1BD3	tAr	[Max. restart time] (最大重启动时间)	2029/18	5FBC/96	84/01/7C	262
7124 = 16#1BD4	rSF	[Fault reset] (故障复位)	2029/19	5FBC/97	84/01/7D	261
7125 =16#1BD5	Inh	[Fault inhibit assign.] (故障禁止分配)	2029/1A	5FBC/98	84/01/7E	274
7130 = 16#1BDA	CIC	Incorrect configuration (不正确配置)	2029/1F	5FB6/1A	84/01/83	102
7131 = 16#1BDB	EtF	[External fault ass.] (外部故障定义)	2029/20	5FBC/99	84/01/84	269
7132 = 16#1BDC	CnF	Network card fault code (网卡故障代码)	2029/21	5FB0/96	84/01/85	102
7133 = 16#1BDD	APF	"Controller Inside" card fault code (“内置控制器”卡故障代码)	2029/22	5FB0/97	84/01/86	102
7134 = 16#1BDE	ILF1	Option card 1 fault code (选装卡 1 故障代码)	2029/23	5FB0/98	84/01/87	103
7135 = 16#1BDF	ILF2	Option card 2 fault code (选装卡 2 故障代码)	2029/24	5FB0/99	84/01/88	103
7200 = 16#1C20	dP0	Fault code on last fault (最近一次故障的故障代码)	202A/1	5FB9/55	85/01/01	105
7201 = 16#1C21	dP1	Fault code on fault n-1 (第 n-1 次故障时的故障代码)	202A/2	5FB9/56	85/01/02	107
7202 = 16#1C22	dP2	Fault code on fault n-2 (第 n-2 次故障时的故障代码)	202A/3	5FB9/57	85/01/03	109
7203 = 16#1C23	dP3	Fault code on fault n-3 (第 n-3 次故障时的故障代码)	202A/4	5FB9/58	85/01/04	111
7204 = 16#1C24	dP4	Fault code on fault n-4 (第 n-4 次故障时的故障代码)	202A/5	5FB9/59	85/01/05	113
7205 = 16#1C25	dP5	Fault code on fault n-5 (第 n-5 次故障时的故障代码)	202A/6	5FB9/5A	85/01/06	115
7206 = 16#1C26	dP6	Fault code on fault n-6 (第 n-6 次故障时的故障代码)	202A/7	5FB9/5B	85/01/07	117
7207 = 16#1C27	dP7	Fault code on fault n-7 (第 n-7 次故障时的故障代码)	202A/8	5FB9/5C	85/01/08	119
7208 = 16#1C28	dP8	Fault code on fault n-8 (第 n-8 次故障时的故障代码)	202A/9	5FB9/5D	85/01/09	121
7210 = 16#1C2A	EP0	Status word on last fault (最近一次故障时的状态字)	202A/B	5FB9/5E	85/01/0B	105
7211 = 16#1C2B	EP1	Status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的状态字)	202A/C	5FB9/5F	85/01/0C	108
7212 = 16#1C2C	EP2	Status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的状态字)	202A/D	5FB9/60	85/01/0D	110
7213 = 16#1C2D	EP3	Status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的状态字)	202A/E	5FB9/61	85/01/0E	112
7214 = 16#1C2E	EP4	Status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的状态字)	202A/F	5FB9/62	85/01/0F	114
7215 = 16#1C2F	EP5	Status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的状态字)	202A/10	5FB9/63	85/01/10	116
7216 = 16#1C30	EP6	Status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的状态字)	202A/11	5FB9/64	85/01/11	118
7217 = 16#1C31	EP7	Status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的状态字)	202A/12	5FB9/65	85/01/12	120
7218 = 16#1C32	EP8	Status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的状态字)	202A/13	5FB9/66	85/01/13	122
7220 = 16#1C34	IP0	Extended status word 0 on last fault (最近一次故障时的扩展状态字 0)	202A/15	5FB9/67	85/01/15	106

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
7221 = 16#1C35	IP1	Extended status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的扩展状态字)	202A/16	5FB9/68	85/01/16	108
7222 = 16#1C36	IP2	Extended status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的扩展状态字)	202A/17	5FB9/69	85/01/17	110
7223 = 16#1C37	IP3	Extended status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的扩展状态字)	202A/18	5FB9/6A	85/01/18	112
7224 = 16#1C38	IP4	Extended status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的扩展状态字)	202A/19	5FB9/6B	85/01/19	114
7225 = 16#1C39	IP5	Extended status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的扩展状态字)	202A/1A	5FB9/6C	85/01/1A	116
7226 = 16#1C3A	IP6	Extended status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的扩展状态字)	202A/1B	5FB9/6D	85/01/1B	118
7227 = 16#1C3B	IP7	Extended status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的扩展状态字)	202A/1C	5FB9/6E	85/01/1C	120
7228 = 16#1C3C	IP8	Extended status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的扩展状态字)	202A/1D	5FB9/6F	85/01/1D	122
7230 = 16#1C3E	CMP0	Command word on last fault (最近一次故障时的命令字)	202A/1F	5FB9/70	85/01/1F	106
7231 = 16#1C3F	CMP1	Command word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的命令字)	202A/20	5FB9/71	85/01/20	108
7232 = 16#1C40	CMP2	Command word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的命令字)	202A/21	5FB9/72	85/01/21	110
7233 = 16#1C41	CMP3	Command word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的命令字)	202A/22	5FB9/73	85/01/22	112
7234 = 16#1C42	CMP4	Command word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的命令字)	202A/23	5FB9/74	85/01/23	114
7235 = 16#1C43	CMP5	Command word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的命令字)	202A/24	5FB9/75	85/01/24	116
7236 = 16#1C44	CMP6	Command word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的命令字)	202A/25	5FB9/76	85/01/25	118
7237 = 16#1C45	CMP7	Command word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的命令字)	202A/26	5FB9/77	85/01/26	120
7238 = 16#1C46	CMP8	Command word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的命令字)	202A/27	5FB9/78	85/01/27	122
7240 = 16#1C48	LCP0	Motor current on last fault (最近一次故障时的电机电流)	202A/29	5FB9/79	85/01/29	105
7241 = 16#1C49	LCP1	Motor current on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机电流)	202A/2A	5FB9/7A	85/01/2A	108
7242 = 16#1C4A	LCP2	Motor current on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机电流)	202A/2B	5FB9/7B	85/01/2B	110
7243 = 16#1C4B	LCP3	Motor current on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机电流)	202A/2C	5FB9/7C	85/01/2C	112
7244 = 16#1C4C	LCP4	Motor current on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机电流)	202A/2D	5FB9/7D	85/01/2D	114
7245 = 16#1C4D	LCP5	Motor current on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机电流)	202A/2E	5FB9/7E	85/01/2E	116
7246 = 16#1C4E	LCP6	Motor current on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机电流)	202A/2F	5FB9/7F	85/01/2F	118
7247 = 16#1C4F	LCP7	Motor current on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机电流)	202A/30	5FB9/80	85/01/30	120
7248 = 16#1C50	LCP8	Motor current on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机电流)	202A/31	5FB9/81	85/01/31	122
7250 = 16#1C52	rFP0	Output frequency on last fault (最近一次故障时的输出频率)	202A/33	5FB9/82	85/01/33	105
7251 = 16#1C53	rFP1	Output frequency on fault n-1 (第 n-1 次故障时的输出频率)	202A/34	5FB9/83	85/01/34	108
7252 = 16#1C54	rFP2	Output frequency on fault n-2 (第 n-2 次故障时的输出频率)	202A/35	5FB9/84	85/01/35	110
7253 = 16#1C55	rFP3	Output frequency on fault n-3 (第 n-4 次故障时的输出频率)	202A/36	5FB9/85	85/01/36	112
7254 = 16#1C56	rFP4	Output frequency on fault n-4 (第 n-4 次故障时的输出频率)	202A/37	5FB9/86	85/01/37	114

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
7255 = 16#1C57	rFP5	Output frequency on fault n-5 (第 n-5 次故障时的输出频率)	202A/38	5FB9/87	85/01/38	116
7256 = 16#1C58	rFP6	Output frequency on fault n-6 (第 n-6 次故障时的输出频率)	202A/39	5FB9/88	85/01/39	118
7257 = 16#1C59	rFP7	Output frequency on fault n-7 (第 n-7 次故障时的输出频率)	202A/3A	5FB9/89	85/01/3A	120
7258 = 16#1C5A	rFP8	Output frequency on fault n-8 (第 n-8 次故障时的输出频率)	202A/3B	5FB9/8A	85/01/3B	122
7260 = 16#1C5C	rtP0	Motor operating time on last fault (最近一次故障时的电机运行时间)	202A/3D	5FB9/8B	85/01/3D	107
7261 = 16#1C5D	rtP1	Motor operating time on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机运行时间)	202A/3E	5FB9/8C	85/01/3E	109
7262 = 16#1C5E	rtP2	Motor operating time on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机运行时间)	202A/3F	5FB9/8D	85/01/3F	111
7263 = 16#1C5F	rtP3	Motor operating time on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机运行时间)	202A/40	5FB9/8E	85/01/40	113
7264 = 16#1C60	rtP4	Motor operating time on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机运行时间)	202A/41	5FB9/8F	85/01/41	115
7265 = 16#1C61	rtP5	Motor operating time on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机运行时间)	202A/42	5FB9/90	85/01/42	117
7266 = 16#1C62	rtP6	Motor operating time on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机运行时间)	202A/43	5FB9/91	85/01/43	119
7267 = 16#1C63	rtP7	Motor operating time on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机运行时间)	202A/44	5FB9/92	85/01/44	121
7268 = 16#1C64	rtP8	Motor operating time on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机运行时间)	202A/45	5FB9/93	85/01/45	123
7270 = 16#1C66	ULP0	Power supply voltage on last fault (最近一次故障时的电源电压)	202A/47	5FB9/94	85/01/47	105
7271 = 16#1C67	ULP1	Supply voltage on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电源电压)	202A/48	5FB9/95	85/01/48	108
7272 = 16#1C68	ULP2	Supply voltage on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电源电压)	202A/49	5FB9/96	85/01/49	110
7273 = 16#1C69	ULP3	Supply voltage on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电源电压)	202A/4A	5FB9/97	85/01/4A	112
7274 = 16#1C6A	ULP4	Supply voltage on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电源电压)	202A/4B	5FB9/98	85/01/4B	114
7275 = 16#1C6B	ULP5	Supply voltage on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电源电压)	202A/4C	5FB9/99	85/01/4C	116
7276 = 16#1C6C	ULP6	Supply voltage on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电源电压)	202A/4D	5FB9/9A	85/01/4D	118
7277 = 16#1C6D	ULP7	Supply voltage on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电源电压)	202A/4E	5FB9/9B	85/01/4E	120
7278 = 16#1C6E	ULP8	Supply voltage on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电源电压)	202A/4F	5FB9/9C	85/01/4F	122
7280 = 16#1C70	tHP0	Motor thermal state on last fault (最近一次故障时的电机热状态)	202A/51	5FB9/9D	85/01/51	105
7281 = 16#1C71	tHP1	Motor thermal state on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机热状态)	202A/52	5FB9/9E	85/01/52	108
7282 = 16#1C72	tHP2	Motor thermal state on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机热状态)	202A/53	5FB9/9F	85/01/53	110
7283 = 16#1C73	tHP3	Motor thermal state on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机热状态)	202A/54	5FB9/A0	85/01/54	112
7284 = 16#1C74	tHP4	Motor thermal state on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机热状态)	202A/55	5FB9/A1	85/01/55	114
7285 = 16#1C75	tHP5	Motor thermal state on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机热状态)	202A/56	5FB9/A2	85/01/56	116
7286 = 16#1C76	tHP6	Motor thermal state on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机热状态)	202A/57	5FB9/A3	85/01/57	118
7287 = 16#1C77	tHP7	Motor thermal state on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机热状态)	202A/58	5FB9/A4	85/01/58	120
7288 = 16#1C78	tHP8	Motor thermal state on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机热状态)	202A/59	5FB9/A5	85/01/59	122

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
7290 = 16#1C7A	CrP0	Channels active on last fault (最近一次故障时有效的通道)	202A/5B	5FB9/A6	85/01/5B	107
7291 = 16#1C7B	CrP1	Active channels on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的通道)	202A/5C	5FB9/A7	85/01/5C	109
7292 = 16#1C7C	CrP2	Active channels on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的通道)	202A/5D	5FB9/A8	85/01/5D	111
7293 = 16#1C7D	CrP3	Active channels on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的通道)	202A/5E	5FB9/A9	85/01/5E	113
7294 = 16#1C7E	CrP4	Active channels on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的通道)	202A/5F	5FB9/AA	85/01/5F	115
7295 = 16#1C7F	CrP5	Active channels on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的通道)	202A/60	5FB9/AB	85/01/60	117
7296 = 16#1C80	CrP6	Active channels on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的通道)	202A/61	5FB9/AC	85/01/61	119
7297 = 16#1C81	CrP7	Active channels on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的通道)	202A/62	5FB9/AD	85/01/62	121
7298 = 16#1C82	CrP8	Active channels on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的通道)	202A/63	5FB9/AE	85/01/63	123
7300 = 16#1C84	Md0	Date on last fault (最近一次故障的日期)	202B/1	5FB9/AF	85/01/65	107
7301 = 16#1C85	Md1	Date on fault n-1 (第 n-1 次故障的日期)	202B/2	5FB9/B0	85/01/66	109
7302 = 16#1C86	Md2	Date on fault n-2 (第 n-2 次故障的日期)	202B/3	5FB9/B1	85/01/67	111
7303 = 16#1C87	Md3	Date on fault n-3 (第 n-3 次故障的日期)	202B/4	5FB9/B2	85/01/68	113
7304 = 16#1C88	Md4	Date on fault n-4 (第 n-4 次故障的日期)	202B/5	5FB9/B3	85/01/69	115
7305 = 16#1C89	Md5	Date on fault n-5 (第 n-5 次故障的日期)	202B/6	5FB9/B4	85/01/6A	117
7306 = 16#1C8A	Md6	Date on fault n-6 (第 n-6 次故障的日期)	202B/7	5FB9/BE	85/01/6B	119
7307 = 16#1C8B	Md7	Date on fault n-7 (第 n-7 次故障的日期)	202B/8	5FB9/B6	85/01/6C	121
7308 = 16#1C8C	Md8	Date on fault n-8 (第 n-8 次故障的日期)	202B/9	5FB9/B7	85/01/6D	123
7310 = 16#1C8E	dM0	Time on last fault (最近一次故障的时间)	202B/B	5FB9/B8	85/01/6F	107
7311 = 16#1C8F	dM1	Time on fault n-1 (第 n-1 次故障的时间)	202B/C	5FB9/B9	85/01/70	109
7312 = 16#1C90	dM2	Time on fault n-2 (第 n-2 次故障的时间)	202B/D	5FB9/BA	85/01/71	111
7313 = 16#1C91	dM3	Time on fault n-3 (第 n-3 次故障的时间)	202B/E	5FB9/BB	85/01/72	113
7314 = 16#1C92	dM4	Time on fault n-4 (第 n-4 次故障的时间)	202B/F	5FB9/BC	85/01/73	115
7315 = 16#1C93	dM5	Time on fault n-5 (第 n-5 次故障的时间)	202B/10	5FB9/BD	85/01/74	117
7316 = 16#1C94	dM6	Time on fault n-6 (第 n-6 次故障的时间)	202B/11	5FB9/B5	85/01/75	119
7317 = 16#1C95	dM7	Time on fault n-7 (第 n-7 次故障的时间)	202B/12	5FB9/BF	85/01/76	121
7318 = 16#1C96	dM8	Time on fault n-8 (第 n-8 次故障的时间)	202B/13	5FB9/C0	85/01/77	123
7391 = 16#1CDF	dAY	Date (日期)	202B/5C	5FB9/CA	85/01/C0	132
7392 = 16#1CE0	tIME	Time (时间)	202B/5D	5FB9/CB	85/01/C1	132
7393 = 16#1CE1	Fnb	Fault counter (故障计数器)	202B/5E	5FB9/CC	99/01/CC	104
8001 = 16#1F41	SCS	Save configuration (保存配置)	2032/2	5FBC/9A	9C/01/9A	69

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
8002 = 16#1F42	FCS	Restore configuration (恢复配置)	2032/3	5FBC/9B	9C/01/9B	69
8020 = 16#1F54	CNFS	Active configuration (有效配置)	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	67
8020 = 16#1F54	CNFS	[Config. Active] (配置有效)	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	86
8021 = 16#1F55	CHA1	Assignment for 2 sets (针对 2 组的定义)	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	70
8021 = 16#1F55	CnF1	[2 Configurations] (2 个配置)	2032/16	5FBC/9C	89/01/16	251
8021 = 16#1F55	CNF1	Assignment for 2 configurations (针对 2 个配置的定义)	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	67
8022 = 16#1F56	CHA2	Assignment for 3 sets (针对 3 组的定义)	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	70
8022 = 16#1F56	CnF2	[3 Configurations] (3 个配置)	2032/17	5FBC/9D	89/01/17	252
8022 = 16#1F56	CNF2	Assignment for 3 configurations (针对 3 个配置的定义)	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	67
8025 = 16#1F59	CHM	[Multimotors] (多电机设置)	2032/1A	5FBC/9E	89/01/1A	251
8401 = 16#20D1	CHCF	[Profile] (配置文件)	2036/2	5FBC/9F	8B/01/02	193
8402 = 16#20D2	COP	[Copy channel 1 <--> 2] (复制通道 1 <--> 2)	2036/3	5FBC/A0	8B/01/03	195
8411 = 16#20DB	rFC	[Ref. 2 switching] (给定 2 切换)	2036/C	5FBC/A2	8B/01/0C	195
8412 = 16#20DC	rCb	[Ref 1B switching] (给定 1B 切换)	2036/D	5FBC/A3	8B/01/0D	198
8413 = 16#20DD	Fr1	[Ref.1 channel] (给定 1 通道)	2036/E	5FBC/A4	8B/01/0E	193
8414 = 16#20DE	Fr2	[Ref.2 channel] (给定 2 通道)	2036/F	5FBC/A5	8B/01/0F	195
8415 = 16#20DF	Fr1b	[Ref.1B channel] (给定 1B 通道)	2036/10	5FBC/A6	8B/01/10	198
8421 = 16#20D1	CCS	[Cmd switching] (命令切换)	2036/16	5FBC/A7	8B/01/16	194
8423 = 16#20E7	Cd1	[Cmd channel 1] (命令通道 1)	2036/18	5FBC/A8	8B/01/18	194
8424 = 16#20E8	Cd2	[Cmd channel 2] (命令通道 2)	2036/19	5FBC/A9	8B/01/19	194
8441 = 16#20F9	CRC	Active reference channel (有效的给定通道)	2036/2A	5FB9/CE	8B/01/2A	85
8442 = 16#20FA	CCC	Active command channel (有效的命令通道)	2036/2B	5FB9/CF	8B/01/2B	86
8491 = 16#212B	SPM	[Ref. memo ass.] (给定记忆分配)	2036/5C	5FBC/AD	8B/01/5C	218
8502 = 16#2136	LFR	Frequency reference (频率给定)	2037/3	5FB6/1C	8B/01/67	77
8503 = 16#2137	PISP	PID regulator reference (PID 调节器给定)	2037/4	5FB6/1D	8B/01/68	78
8504 = 16#2138	CMI	Extended control word (扩展控制字)	2037/5	5FB6/1E	8B/01/69	76
8505 = 16#2139	LTR	Torque reference (力矩给定)	6071	6071	8B/01/6A	77
8601 = 16#2199	CMd	Control word (控制字)	6040	6040	B7/01/01	74
8602 = 16#219A	LFRD	Speed reference (速度给定)	6042	6042	2A/01/08	77
8603 = 16#219B	ETA	Status word (状态字)	6041	6041	71/01/02	79
8604 = 16#219C	rFrd	Output speed (输出速度)	6044	6044	2A/01/07	87

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
8605 = 16#219D	FrHd	Speed reference before ramp (斜坡前的速度给定)	2038/6	5FB9/D6	8C/01/06	89
8606 = 16#219E	Errd	DSP402 fault code (DSP402 故障代码)	603F	5FB9/D7	8C/01/07	99
8611 = 16#21A3	SPAL	Acceleration speed delta (加速速度变化量)	6048/1	6048/1	8C/01/0C	140
8613 = 16#21A5	SPAt	Acceleration time delta (加速时间变化量)	6048/2	6048/2	8C/01/0E	140
8614 = 16#21A6	SPdL	Deceleration speed delta (减速速度变化量)	6049/1	6049/1	8C/01/0F	140
8616 = 16#21A8	SPdt	Deceleration time delta (减速时间变化量)	6049/2	6049/2	8C/01/11	141
8641 = 16#21C1	FrOd	Speed reference after ramp (斜坡后的速度给定)	6043	5FB9/D8	8C/01/2A	89
8642 = 16#21C2	SPFn	Speed setpoint factor numerator (速度 Setpoint 因数分子)	604B/1	604B/1	8C/01/2B	141
8643 = 16#21C3	SPFd	Speed setpoint factor denominator (速度 Setpoint 因数分母)	604B/2	604B/2	8C/01/2C	142
9001 = 16#2329	ACC	[Acceleration] (加速时间)	203C/2	5FBF/1E	8E/01/02	201
9002 = 16#232A	dEC	[Deceleration] (减速时间)	203C/3	5FBF/1F	8E/01/03	201
9003 = 16#232B	brA	[Dec ramp adapt.] (减速时间自适应)	203C/4	5FB3/CA	8E/01/04	204
9004 = 16#232C	rPt	[Ramp type] (斜坡类型)	203C/5	5FB3/CB	8E/01/05	201
9005 = 16#232D	tA1	[Begin Acc round] (加速始端圆滑系数)	203C/6	5FB3/CC	8E/01/06	202
9006 = 16#232E	tA2	[End Acc round] (加速末端圆滑系数)	203C/7	5FB3/CD	8E/01/07	202
9007 = 16#232F	tA3	[Begin Dec round] (减速始端圆滑系数)	203C/8	5FB3/CE	8E/01/08	202
9008 = 16#2330	tA4	[End Dec round] (减速末端圆滑系数)	203C/9	5FB3/CF	8E/01/09	202
9010 = 16#2332	rPS	[Ramp switching] (斜坡切换)	203C/B	5FBC/B3	8E/01/0B	203
9011 = 16#2333	Frt	[Ramp 2 threshold] (斜坡 2 阈值)	203C/C	5FB3/D0	8E/01/0C	202
9012 = 16#2334	AC2	[Acceleration 2] (第二加速时间)	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	217
9012 = 16#2334	AC2	[Acceleration 2] (第二加速时间)	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	203
9013 = 16#2335	dE2	[Deceleration 2] (第二减速时间)	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	203
9013 = 16#2335	dE2	[Deceleration 2] (第二减速时间)	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	217
9020 = 16#233C	Inr	[Ramp increment] (斜坡增量)	203C/15	5FBF/26	8E/01/15	201
9021 = 16#233D	FrO	Frequency reference after ramp (斜坡后的频率给定)	203C/16	5FB9/D9	8E/01/16	89
9103 = 16#238F	SPG	[Speed prop. gain] (速度环比例增益)	203D/4	5FB3/D1	8E/01/68	145
9104 = 16#2390	SIt	[Speed time integral] (速度环时间常数)	203D/5	5FBF/28	8E/01/69	146
9105 = 16#2391	SFC	[K speed loop filter] (速度环滤波系数)	203D/6	5FBF/29	8E/01/6A	145
9201 = 16#23F1	CLI	[Current Limitation] (电流限幅 1)	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	146
9201 = 16#23F1	CLI	[Current Limitation] (电流限幅 1)	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	162
9201 = 16#23F1	CLI	[Current Limitation] (电流限幅 1)	203E/2	5FB3/D2	93/01/D2	243

参数逻辑地址索引

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
9202 = 16#23F2	LC2	[Current limit 2] (电流限幅选择)	203E/3	5FBC/B5	8F/01/03	243
9203 = 16#23F3	CL2	[I Limit. 2 value] (电流限幅 2)	203E/4	5FBF/2B	8F/01/04	243
9210 = 16#23FA	tLA	[AI torque limit. activ.] (模拟输入力矩限值有效)	203E/B	5FBC/B6	8F/01/0B	241
9211 = 16#23FB	tLIM	[Motoring torque lim] (电动状态转矩限幅)	203E/C	5FBF/2C	8F/01/0C	241
9212 = 16#23FC	tLIG	[Gen. torque lim] (发电状态转矩限幅)	203E/D	5FBF/2D	8F/01/0D	241
9213 = 16#23FD	tLC	[Analog limit. act.] (激活模拟输入限幅)	203E/E	5FBC/B7	8F/01/0E	242
9214 = 16#23FE	tAA	[Torque ref. assign.] (转矩给定分配)	203E/F	5FBC/B8	8F/01/0F	242
9220 = 16#2404	tSS	[Trq/spd switching] (力矩 / 速度切换)	203E/15	5FBC/B9	8F/01/15	238
9221 = 16#2405	tr1	[Torque ref. channel] (力矩给定通道)	203E/16	5FBC/BA	8F/01/16	238
9222 = 16#2406	tSd	[Torque ref. sign] (转矩给定符号分配)	203E/17	5FBC/BB	8F/01/17	239
9223 = 16#2407	dbn	[Negative deadband] (负静带设置)	203E/18	5FBF/2E	8F/01/18	240
9224 = 16#2408	dbP	[Positive deadband] (正静带设置)	203E/19	5FBF/2F	8F/01/19	240
9225 = 16#2409	trt	[Torque ratio] (转矩系数)	203E/1A	5FBF/30	8F/01/1A	239
9226 = 16#240A	trP	[Torque ramp time] (转矩斜坡时间)	203E/1B	5FBF/31	8F/01/1B	239
9227 = 16#240B	tSt	[Torque control stop] (转矩管理停车类型)	203E/1C	5FBC/BC	8F/01/1C	239
9228 = 16#240C	tOb	[Torq. ctrl fault mgt] (转矩管理超时响应)	203E/1D	5FBC/BD	8F/01/1D	240
9229 = 16#240D	rtO	[Torque R. time out] (转矩管理超时)	203E/1E	5FBF/32	8F/01/1E	240
9230 = 16#240E	SPt	[Spin time] (磁通保持时间)	203E/1F	5FBF/33	8F/01/1F	240
9231 = 16#240F	trr	Torque reference before ramp (斜坡前的力矩给定)	203E/20	5FB9/DB	8F/01/20	90
9232 = 16#2410	trO	Torque reference after ramp (斜坡后的力矩给定)	203E/21	5FB9/DC	8F/01/21	90
9240 =16#2418	SSb	[Trq/I limit. stop] (转矩 / 电流超限管理)	203E/29	5FBC/BE	8F/01/29	277
9241 =16#2419	StO	[Trq/I limit. time out] (转矩 / 电流超限延时)	203E/2A	5FBF/34	8F/01/2A	277
9260 = 16#242C	Int	[Torque unit] (力矩单位)	203E/3D	5FBF/35	8F/01/3D	238
9261 = 16#242D	LtCr	Torque reference (Nm) (力矩给定， Nm)	203E/3E	5FB6/3D	2A/01/0C	77
9601 = 16#2581	UnS	[Rated motor volt.] (电机额定电压)	2042/2	5FB3/D3	77/01/10	148
9602 = 16#2582	FrS	[Rated motor freq.] (电机额定频率)	2042/3	5FB3/D4	91/01/03	149
9603 = 16#2583	nCr	[Rated mot. current] (电机额定电流)	2042/4	5FB3/D5	91/01/04	148
9604 = 16#2584	nSP	[Nom motor speed] (电机额定速度)	2042/5	5FB3/D6	91/01/05	149
9605 = 16#2585	nSL	[Nominal motor slip] (电机额定滑差)	2042/6	5FB9/DD	91/01/06	157
9607 = 16#2587	Ctt	[Motor control type] (电机控制类型)	2042/8	5FC2/06	91/01/08	150
9608 = 16#2588	tUn	[Auto-tuning] (自整定)	2042/9	5FB3/D7	91/01/09	149

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
9609 = 16#2589	tUS	[Auto tuning status] (自整定状态)	2042/A	5FC2/08	91/01/0A	150
9610 = 16#258A	tUL	[Auto-tune assign.] (自整定定义)	2042/B	5FBC/EF	91/01/0B	253
9611 = 16#258B	OPL	[Output Phase Loss] (输出缺相)	2042/C	5FB3/D8	91/01/0C	266
9612 = 16#258C	tHt	[Motor protect. type] (热保护类型)	2042/D	5FB3/D9	91/01/0D	264
9613 = 16#258D	nPr	[Rated motor power] (电机额定功率)	2042/E	5FC2/0A	91/01/0E	148
9615 = 16#258F	AUt	[Automatic autotune] (自整定)	2042/10	5FC2/0B	91/01/10	149
9618 = 16#2592	PPn	[Pr] (极对数 (p))	2042/13	5FB3/DA	91/01/13	158
9622 = 16#2596	ItH	[Mot. therm. current] (电机热保护电流)	2042/17	5FB3/DB	2A/01/0A	145
9623 = 16#2597	UFr	[IR compensation] (IR 补偿)	2042/18	5FC2/0E	91/01/18	156
9625 = 16#2599	SLP	[Slip compensation] (滑差补偿)	2042/1A	5FB3/DC	91/01/1A	156
9630 = 16#259E	tHr	Motor thermal state (电机热状态)	2042/1F	5FB9/DE	91/01/1F	92
9640 = 16#25A8	rSM	Asynchronous motor cold state stator resistance (异步电机冷态定子电阻)	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	94
9640 = 16#25A8	rSM	[Stator R measured] (冷态定子电阻 (R1r))	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	157
9642 = 16#25AA	rSA	[R1w] (冷态定子电阻 (R1w))	2042/2B	5FC2/11	91/01/2B	158
9650 = 16#25B2	IdM	Magnetizing current (励磁电流)	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	93
9650 = 16#25B2	IdM	[Idr] (励磁电流)	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	157
9652 = 16#25B4	IdA	[Idw] (Im 额定励磁电流 (A))	2042/35	5FC2/15	91/01/35	158
9660 = 16#25BC	LFM	Leakage inductance (漏电感)	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	94
9660 = 16#25BC	LFM	[Lfr] (漏电感)	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	157
9662 = 16#25BE	LFA	[Lfw] (Ls 漏电感 (uH))	2042/3F	5FC2/19	91/01/3F	158
9665 = 16#25C1	trM	Rotor time constant (转子时间常数)	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	94
9665 = 16#25C1	trM	[T2r] (转子时间常数)	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	157
9667 = 16#25C3	trA	[T2w] (转子时间常数 (T2w))	2042/44	5FC2/1C	91/01/44	158
9670 = 16#25C6	nCrS	[Nominal I sync.] (同步电机额定电流)	2042/47	5FC2/1E	91/01/47	154
9671 = 16#25C7	nSPS	[Nom motor spdsync] (同步电机额定速度)	2042/48	5FC2/1F	91/01/48	154
9672 = 16#25C8	PPnS	[Pole pairs] (同步电机极对数)	2042/49	5FC2/20	91/01/49	154
9673 = 16#25C9	PHS	[Syn. EMF constant] (同步电机电动势)	2042/4A	5FC2/21	91/01/4A	154
9674 = 16#25CA	LdS	[Autotune L d-axis] (定子 d 轴电感)	2042/4B	5FC2/22	91/01/4B	154
9675 = 16#25CB	LqS	[Autotune L q-axis] (定子 q 轴电感)	2042/4C	5FC2/23	91/01/4C	155
9679 = 16#25CF	FrSS	[Nominal freq sync.] (同步电机额定频率)	2042/50	5FC2/24	91/01/50	159

逻辑地址	代码	名称	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
9680 = 16#25D0	rSMS	Synchronous motor cold state stator resistance (冷态定子电阻)	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	94
9680 = 16#25D0	rSMS	[R1rS] (冷态定子电阻)	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	159
9682 = 16#25D2	rSAS	[Cust. stator R syn] (同步电机定子电阻)	2042/53	5FC2/26	91/01/53	155

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
6040	CMd	Control word (控制字)	8601 = 16#2199	6040	B7/01/01	74
6041	ETA	Status word (状态字)	8603 = 16#219B	6041	71/01/02	79
6042	LFRD	Speed reference (速度给定)	8602 = 16#219A	6042	2A/01/08	77
6043	FrOd	Speed reference after ramp (斜坡后的速度给定)	8641 = 16#21C1	5FB9/D8	8C/01/2A	89
6044	rFrd	Output speed (输出速度)	8604 = 16#219C	6044	2A/01/07	87
6071	LTR	Torque reference (力矩给定)	8505 = 16#2139	6071	8B/01/6A	77
6077	Otr	Output torque (输出力矩)	3205 = 16#0C85	6077	71/01/06	87
2000/10	bFr	[Standard mot. freq] (标准电机频率)	3015 = 16#BC7	5FBC/05	70/01/10	148
2000/12	InV	Rated drive current (变频器额定电流)	3017 = 16#0BC9	5FB0/07	70/01/12	124
2000/35	CFG	[Macro configuration] (宏配置)	3052 = 16#BEC	5FBC/07	70/01/35	144
2000/36	CCFG	[Customized macro] (定制宏)	3053 = 16#BED	5FB9/02	70/01/36	144
2000/C	nCV	Drive nominal rating (变频器额定值)	3011 = 16#0BC3	5FB0/02	70/01/0C	124
2000/D	UCAL	Drive line voltage (变频器线电压)	3012 = 16#0BC4	5FB0/03	70/01/0D	124
2001/3	SFr	[Switching freq.] (开关频率)	3102 = 16#C1E	5FBF/02	70/01/67	162
2001/4	tFr	[Max frequency] (最大频率)	3103 = 16#C1F	5FB3/74	70/01/68	149
2001/5	HSP	[High speed] (高速频率)	3104 = 16#C20	5FB3/75	70/01/69	145
2001/6	LSP	[Low speed] (低速频率)	3105 = 16#C21	5FB3/76	70/01/6A	145
2001/7	bSP	[Reference template] (给定模板)	3106 = 16#C22	5FB3/77	70/01/6B	168
2001/8	nrd	[Noise reduction] (电机噪声抑制)	3107 = 16#C23	5FB3/78	70/01/6C	162
2001/9	rIn	[RV Inhibition] (RV 禁止)	3108 = 16#C24	5FB3/79	70/01/6D	193
2001/A	OFI	[Sinus filter] (正弦滤波器)	3109 = 16#C25	5FBC/0B	70/01/6E	162
2001/B	FLr	[Catch on the fly] (飞车起动)	3110 = 16#C26	5FB3/7A	70/01/6F	263
2001/C	UCb	[Sensitivity] (灵敏度)	3111 = 16#C27	5FBF/06	70/01/70	263
2001/D	Strt	[IGBT test] (IGBT 测试)	3112 =16#C28	5FBC/0D	70/01/71	272
2002/11	Otrn	Output torque (Nm) (输出力矩， Nm)	3216 = 16#0C90	5FB9/10	2A/01/0B	88
2002/1F	APH	Energy consumption (能量消耗)	3230 = 16#0C9E	5FB9/15	71/01/1F	92
2002/20	rtH	Total motor operating time (电机运行总时间)	3231 = 16#0C9F	5FB9/16	71/01/20	93
2002/21	rtHI	Internal motor operating time (电机内部运行时间)	3232 = 16#0CA0	5FB9/17	71/01/21	93
2002/22	PtH	Total drive operating time (变频器运行总时间)	3233 = 16#0CA1	5FB9/18	71/01/22	93
2002/24	tAC	IGBT alarm time (IGBT 报警时间)	3235 = 16#0CA3	5FB9/1A	71/01/24	93

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2002/3	rFr	Output frequency (输出频率)	3202 = 16#C82	5FB9/04	71/01/03	87
2002/33	LRS1	Extended status word 1 (扩展状态字 1)	3250 = 16#0CB2	5FB9/1C	71/01/33	81
2002/34	LRS2	Extended status word 2 (扩展状态字 2)	3251 = 16#0CB3	5FB9/1D	71/01/34	82
2002/35	LRS3	Extended status word 3 (扩展状态字 3)	3252 = 16#0CB4	5FB9/1E	71/01/35	82
2002/36	LRS4	Extended status word 4 (扩展状态字 4)	3253 = 16#0CB5	5FB9/1F	71/01/36	83
2002/37	LRS5	Extended status word 5 (扩展状态字 5)	3254 = 16#0CB6	5FB9/20	71/01/37	83
2002/38	LRS6	Extended status word 6 (扩展状态字 6)	3255 = 16#0CB7	5FB9/21	71/01/38	84
2002/39	LRS7	Extended status word 7 (扩展状态字 7)	3256 = 16#0CB8	5FB9/22	71/01/39	84
2002/3A	LRS8	Extended status word 8 (扩展状态字 8)	3257 = 16#0C89	5FB9/23	71/01/3A	85
2002/4	FrH	Frequency reference before ramp (斜坡前的频率给定)	3203 = 16#0C83	5FB9/05	71/01/04	89
2002/5	LCr	Motor current (电机电流)	3204 = 16#0C84	5FB9/06	2A/01/09	88
2002/7	ETI	Extended status word 0 (扩展控制字 0)	3206 = 16#0C86	5FB9/08	71/01/07	81
2002/8	ULn	Power supply voltage (电源电压)	3207 = 16#0C87	5FB9/09	71/01/08	92
2002/9	UOP	Motor voltage (电机电压)	3208 = 16#0C88	5FB9/0A	71/01/09	88
2002/A	tHd	Drive thermal state (变频器热状态)	3209 = 16#0C89	5FB9/0B	71/01/0A	92
2002/C	OPr	Motor power (电机功率)	3211 = 16#0C8B	5FB9/0C	71/01/0C	88
2003/29	PAn0	Device name: characters 1 and 2 (设备名：字符 1 和 2)	3340 = 16#0D0C	5FB0/25	71/01/8D	124
2003/2A	PAn1	Device name: characters 3 and 4 (设备名：字符 3 和 4)	3341 = 16#0D0D	5FB0/26	71/01/8E	124
2003/2B	PAn2	Device name: characters 5 and 6 (设备名：字符 5 和 6)	3342 = 16#0D0E	5FB0/27	71/01/8F	125
2003/2C	PAn3	Device name: characters 7 and 8 (设备名：字符 7 和 8)	3343 = 16#0D0F	5FB0/28	71/01/90	125
2003/2D	PAn4	Device name: characters 9 and 10 (设备名：字符 9 和 10)	3344 = 16#0D10	5FB0/29	71/01/91	125
2003/2E	PAn5	Device name: characters 11 and 12 (设备名：字符 11 和 12)	3345 = 16#0D11	5FB0/2A	71/01/92	125
2003/2F	PAn6	Device name: characters 13 and 14 (设备名：字符 13 和 14)	3346 = 16#0D12	5FB0/2B	71/01/93	125
2003/3	UdP	Drive software version (变频器软件版本)	3302 = 16#0CE6	5FB0/0D	71/01/67	124
2003/30	PAn7	Device name: characters 15 and 16 (设备名：字符 15 和 16)	3346 = 16#0D12	5FB0/2C	71/01/94	125
200A/2	L1d	[LI1 On Delay] (LI1 0->1 延时)	4001 = 16#FA1	5FBC/0E	75/01/02	167
200A/3	L2d	[LI2 On Delay] (LI2 0->1 延时)	4002 = 16#FA2	5FBC/0F	75/01/03	167
200A/4	L3d	[LI3 On Delay] (LI3 0->1 延时)	4003 = 16#FA3	5FBC/10	75/01/04	167
200A/5	L4d	[LI4 On Delay] (LI4 0->1 延时)	4004 = 16#FA4	5FBC/11	75/01/05	167
200A/6	L5d	[LI5 On Delay] (LI5 0->1 延时)	4005 = 16#FA5	5FBC/12	75/01/06	167
200A/7	L6d	[LI6 On Delay] (LI6 0->1 延时)	4006 = 16#FA6	5FBC/13	75/01/07	167

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
200A/8	L7d	[LI7 On Delay] (LI7 0->1 延时)	4007 = 16#FA7	5FBC/14	75/01/08	167
200A/9	L8d	[LI8 On Delay] (LI8 0->1 延时)	4008 = 16#FA8	5FBC/15	75/01/09	167
200A/A	L9d	[LI9 On Delay] (LI9 0->1 延时)	4009 = 16#FA9	5FBC/16	75/01/0A	167
200A/B	L10d	[LI10 On Delay] (LI10 0->1 延时)	4010 = 16#FAA	5FBC/17	75/01/0B	167
200A/C	L11d	[LI11 On Delay] (LI11 0->1 延时)	4011 = 16#FAB	5FBC/18	75/01/0C	167
200A/D	L12d	[LI12 On Delay] (LI12 0->1 延时)	4012 = 16#FAC	5FBC/19	75/01/0D	167
200A/E	L13d	[LI13 On Delay] (LI13 0->1 延时)	4013 = 16#FAD	5FBC/1A	75/01/0E	167
200A/F	L14d	[LI14 On Delay] (LI14 0->1 延时)	4014 = 16#FAE	5FBC/1B	75/01/0F	167
200C/16	r1H	[R1 Holding time] (R1 保持时间)	4221 = 16#107D	5FBC/24	76/01/16	180
200C/17	r2H	[R2 Holding time] (R2 保持时间)	4222 = 16#107E	5FBC/25	76/01/17	181
200C/18	r3H	[R3 Holding time] (R3 保持时间)	4223 = 16#107F	5FBC/26	76/01/18	182
200C/19	r4H	[R4 Holding time] (R4 保持时间)	4224 = 16#1080	5FBC/27	76/01/19	183
200C/1E	LO1H	[LO1 holding time] (LO1 保持时间)	4229 = 16#1085	5FBC/28	76/01/1E	184
200C/1F	LO2H	[LO2 holding time] (LO2 保持时间)	4230 = 16#1086	5FBC/29	76/01/1F	185
200C/2	r1S	[R1 Active at] (R1 有效条件)	4201 = 16#1069	5FBC/1C	76/01/02	180
200C/20	LO3H	[LO3 holding time] (LO3 保持时间)	4231 = 16#1087	5FBC/2A	76/01/20	186
200C/21	LO4H	[LO4 holding time] (LO4 保持时间)	4232 = 16#1088	5FBC/2B	76/01/21	187
200C/2A	r1d	[R1 Delay time] (R1 延时)	4241 = 16#1091	5FBC/2C	76/01/2A	180
200C/2B	r2d	[R2 Delay time] (R2 延时)	4242 = 16#1092	5FBC/2D	76/01/2B	181
200C/2C	r3d	[R3 Delay time] (R3 延时)	4243 = 16#1093	5FBC/2E	76/01/2C	182
200C/2D	r4d	[R4 Delay time] (R4 延时)	4244 = 16#1094	5FBC/2F	76/01/2D	183
200C/3	r2S	[R2 Active at] (R2 有效条件)	4202 = 16#106A	5FBC/1D	76/01/03	181
200C/32	LO1d	[LO1 delay time] (LO1 延时)	4249 = 16#1099	5FBC/30	76/01/32	184
200C/33	LO2d	[LO2 delay time] (LO2 延时)	4250 = 16#109A	5FBC/31	76/01/33	185
200C/34	LO3d	[LO3 delay time] (LO3 延时)	4251 = 16#109B	5FBC/32	76/01/34	186
200C/35	LO4d	[LO4 delay time] (LO4 延时)	4252 = 16#109C	5FBC/33	76/01/35	187
200C/4	r3S	[R3 Active at] (R3 有效条件)	4203 = 16#106B	5FBC/1E	76/01/04	182
200C/5	r4S	[R4 Active at] (R4 有效条件)	4204 = 16#106C	5FBC/1F	76/01/05	183
200C/2D	LO1S	[LO1 active at] (LO1 有效条件)	4209 = 16#1071	5FBC/20	76/01/0A	184
200C/B	LO2S	[LO2 active at] (LO2 有效条件)	4210 = 16#1072	5FBC/21	76/01/0B	185
200C/C	LO3S	[LO3 active at] (LO3 有效条件)	4211 = 16#1073	5FBC/22	76/01/0C	186

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
200C/D	LO4S	[LO4 active at] (LO4 有效条件)	4212 = 16#1074	5FBC/23	76/01/0D	187
200E/10	UIL4	[AI4 min value] (AI4 最小值)	4415 = 16#113D	5FBC/3A	77/01/10	174
200E/17	UIH1	[AI1 max value] (AI1 最大值)	4422 = 16#1146	5FBC/3B	77/01/17	169
200E/18	UIH2	[AI2 max value] (AI2 最大值)	4423 = 16#1147	5FBC/3C	77/01/18	170
200E/1A	UIH4	[AI4 max value] (AI4 最大值)	4425 = 16#1149	5FBC/3D	77/01/1A	174
200E/22	CrL2	[AI2 min value] (AI2 最小值)	4433 = 16#1151	5FBC/3E	77/01/22	170
200E/23	CrL3	[AI3 min value] (AI3 最小值)	4434 = 16#1152	5FBC/3F	77/01/23	172
200E/24	CrL4	[AI4 min value] (AI4 最小值)	4435 = 16#1153	5FBC/40	77/01/24	174
200E/2C	CrH2	[AI2 max value] (AI2 最大值)	4443 = 16#115B	5FBC/41	77/01/2C	170
200E/2D	CrH3	[AI3 max value] (AI3 最大值)	4444 = 16#115C	5FBC/42	77/01/2D	172
200E/2E	CrH4	[AI4 max value] (AI4 最大值)	4445 = 16#115D	5FBC/43	77/01/2E	174
200E/3	AI1t	[AI1 Type] (AI1 类型)	4402 = 16#1132	5FBC/34	77/01/03	169
200E/35	AI1F	[AI1 filter] (AI1 滤波器)	4452 = 16#1164	5FBC/44	77/01/35	169
200E/36	AI2F	[AI2 filter] (AI2 滤波器)	4453 = 16#1165	5FBC/45	77/01/36	170
200E/37	AI3F	[AI3 filter] (AI3 滤波器)	4454 = 16#1166	5FBC/46	77/01/37	172
200E/38	AI4F	[AI4 filter] (AI4 滤波器)	4455 = 16#1167	5FBC/47	77/01/38	174
200E/3F	AI1E	[AI1 Interm. point X] (AI1 拐点 X)	4462 = 16#116E	5FBC/48	77/01/3F	169
200E/4	AI2t	[AI2 Type] (AI2 类型)	4403 = 16#1133	5FBC/35	77/01/04	170
200E/40	AI2E	[AI2 Interm. point X] (AI2 拐点 X)	4463 = 16#116F	5FBC/49	77/01/40	171
200E/41	AI3E	[AI3 Interm. point X] (AI2 拐点 X)	4464 = 16#1170	5FBC/4A	77/01/4A	173
200E/42	AI4E	[AI4 Interm. point X] (AI4 拐点 X)	4465 = 16#1171	5FBC/4B	77/01/42	175
200E/49	AI1S	[AI1 Interm. point Y] (AI1 拐点 Y)	4472 = 16#1178	5FBC/4C	77/01/49	169
200E/4A	AI2S	[AI2 Interm. point Y] (AI2 拐点 Y)	4473 = 16#1179	5FBC/4D	77/01/4A	171
200E/4B	AI3S	[AI3 Interm. point Y] (AI3 拐点 Y)	4474 = 16#117A	5FBC/4E	77/01/4A	173
200E/4C	AI4S	[AI4 Interm. point Y] (AI4 拐点 Y)	4475 = 16#117B	5FBC/4F	77/01/4C	175
200E/5	AI3t	[AI3 Type] (AI3 类型)	4404 = 16#1134	5FBC/36	77/01/05	172
200E/54	AI2L	[AI2 range] (AI2 范围)	4483 = 16#1183	5FBC/50	77/01/54	171
200E/55	AI3L	[AI3 range] (AI3 范围)	4484 = 16#1184	5FBC/51	77/01/55	172
200E/56	AI4L	[AI4 range] (AI4 范围)	4485 = 16#1185	5FBC/52	77/01/56	175
200E/6	AI4t	[AI4 Type] (AI4 类型)	4405 = 16#1135	5FBC/37	77/01/06	174
200E/D	UIL1	[AI1 min value] (AI1 最小值)	4412 = 16#113C	5FBC/38	77/01/0D	169

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
200E/E	UIL2	[AI2 min value] (AI2 最小值)	4413 = 16#113D	5FBC/39	77/01/0E	170
2010/16	UOL1	[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	4621 = 16#120D	5FBC/59	78/01/16	189
2010/17	UOL2	[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	4622 = 16#120E	5FBC/5A	78/01/17	190
2010/18	UOL3	[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	4623 = 16#120F	5FBC/5B	78/01/18	191
2010/2	AO1t	[AO1 Type] (AO1 类型)	4601 = 16#11F9	5FBC/53	78/01/02	188
2010/20	UOH1	[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	4631 = 16#1217	5FBC/5C	78/01/20	189
2010/21	UOH2	[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	4632 = 16#1218	5FBC/5D	78/01/21	190
2010/22	UOH3	[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	4633 = 16#1219	5FBC/5E	78/01/22	191
2010/2A	AOL1	[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	4641 = 16#1221	5FBC/5F	78/01/2A	188
2010/2B	AOL2	[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	4642 = 16#1222	5FBC/60	78/01/2B	190
2010/2C	AOL3	[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	4643 = 16#1223	5FBC/61	78/01/2C	191
2010/3	AO2t	[AO2 Type] (AO2 类型)	4602 = 16#11FA	5FBC/54	78/01/03	190
2010/34	AOH1	[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	4651 = 16#122B	5FBC/62	78/01/34	188
2010/35	AOH2	[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	4652 = 16#122C	5FBC/63	78/01/35	190
2010/36	AOH3	[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	4653 = 16#122D	5FBC/64	78/01/36	191
2010/4	AO3t	[AO3 Type] (AO3 类型)	4603 = 16#11FB	5FBC/55	78/01/04	191
2010/C	AO1F	[AO1 Filter] (AO1 滤波器)	4611 = 16#1203	5FBC/56	78/01/0C	189
2010/D	AO2F	[AO2 Filter] (AO2 滤波器)	4612 = 16#1204	5FBC/57	78/01/0D	190
2010/E	AO3F	[AO3 Filter] (AO3 滤波器)	4613 = 16#1205	5FBC/58	78/01/0E	191
2014/16	AO1	[AO1 assignment] (AO1 定义)	5021 = 16#139D	5FBC/6D	7A/01/16	188
2014/17	AO2	[AO2 assignment] (AO2 定义)	5022 = 16#139E	5FBC/6E	7A/01/17	190
2014/18	AO3	[AO3 assignment] (AO3 定义)	5023 = 16#139F	5FBC/6F	7A/01/18	191
2014/2	r1	[R1 Assignment] (R1 定义)	5001 = 16#1389	5FB3/7B	7A/01/02	179
2014/3	r2	[R2 Assignment] (R2 定义)	5002 = 16#138A	5FB3/7C	7A/01/03	181
2014/4	r3	[R3 Assignment] (R3 定义)	5003 = 16#138B	5FBC/67	7A/01/04	182
2014/5	r4	[R4 Assignment] (R4 定义)	5004 = 16#138C	5FBC/68	7A/01/05	183
2014/A	LO1	[LO1 assignment] (LO1 定义)	5009 = 16#1391	5FB3/7D	7A/01/0A	184
2014/B	LO2	[LO2 assignment] (LO2 定义)	5010 = 16#1392	5FBC/6A	7A/01/0B	185
2014/C	LO3	[LO3 assignment] (LO3 定义)	5011 = 16#1393	5FBC/6B	7A/01/0C	186
2014/D	LO4	[LO4 assignment] (LO4 定义)	5012 = 16#1394	5FBC/6C	7A/01/0D	187
2016/21	AI1r	Standardized image of analog input 1 (模拟输入 1 的标准化映像)	5232 = 16#1470	5FB9/2F	7B/01/21	96

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2016/22	AI2r	Standardized image of analog input 2 (模拟输入 2 的标准化映像)	5233 = 16#1471	5FB9/30	7B/01/22	96
2016/23	AI3r	Standardized image of analog input 3 (模拟输入 3 的标准化映像)	5234 = 16#1472	5FB9/31	7B/01/23	96
2016/24	AI4r	Standardized image of analog input 4 (模拟输入 4 的标准化映像)	5235 = 16#1473	5FB9/32	7B/01/24	97
2016/2B	AI1C	Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)	5242 = 16#147A	5FB9/33	7B/01/2B	96
2016/2C	AI2C	Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)	5243 = 16#147B	5FB9/34	7B/01/2C	96
2016/2D	AI3C	Physical image of analog input 3 (模拟输入 3 的物理映像)	5244 = 16#147C	5FB9/35	7B/01/2D	96
2016/2E	AI4C	Physical image of analog input 4 (模拟输入 4 的物理映像)	5245 = 16#147D	5FB9/36	7B/01/2E	96
2016/3	IL1r	Logic input map (逻辑输入图)	5202 = 16#1452	5FB9/28	7B/01/03	95
2016/3E	AO1r	Standardized image of analog output 1 (模拟输出 1 的标准化映像)	5261 = 16#148D	5FB9/3A	7B/01/3E	97
2016/3F	AO2r	Standardized image of analog output 2 (模拟输出 2 的标准化映像)	5262 = 16#148E	5FB9/3B	7B/01/3F	97
2016/40	AO3r	Standardized image of analog output 3 (模拟输出 3 的标准化映像)	5263 = 16#148F	5FB9/3C	7B/01/40	98
2016/48	AO1C	Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)	5271 = 16#1497	5FB9/3D	7B/01/48	97
2016/49	AO2C	Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)	5272 = 16#1498	5FB9/3E	7B/01/49	97
2016/4A	AO3C	Physical image of analog output 3 (模拟输出 3 的物理映像)	5273 = 16#1499	5FB9/3F	7B/01/4A	97
2016/52	AIU1	PID regulator feedback (PID 调节器反馈)	5281 = 16 #14A1	5FB9/40	7B/01/52	78
2016/53	AIC1	[AI net. channel] (虚拟 AI 通道)	5282 = 16#14A2	5FBC/70	7B/01/53	230
2016/D	OL1r	Logic output map (逻辑输出图)	5212 = 16#145C	5FB9/2A	7B/01/0D	95
201A/5	PGI	Encoder pulse counter (编码器脉冲计数器)	5604 = 16#15E4	5FB3/7E	7D/01/05	98
201A/5	PGI	[Number of pulses] (脉冲数)	5604 = 16#15E4	5FB3/7E	7D/01/05	159
201A/5	PGI	[Number of pulses] (脉冲数)	5604 = 16#15E4	5FB3/7E	7D/01/05	177
201A/6	EnC	[Encoder check] (编辑器检查)	5605 = 16#15E5	5FB3/7F	7D/01/06	160
201A/6	EnC	[Encoder check] (编辑器检查)	5605 = 16#15E5	5FB3/7F	7D/01/06	177
201A/7	EnU	[Encoder usage] (编码器用途)	5606 = 16#15E6	5FBC/73	7D/01/07	160
201A/7	EnU	[Encoder usage] (编码器用途)	5606 = 16#15E6	5FBC/73	7D/01/07	177
201A/8	ECC	[Encoder coupling] (编码器连接)	5607 =16#15E7	5FBC/74	7D/01/08	276
201A/9	EnS	[Encoder type] (编辑器类型)	5608 = 16#15E8	5FBC/75	7D/01/09	177
201A/A	ECt	[Encoder check time] (编码器检查时间)	5609 =16#15E9	5FBF/07	7D/01/0A	276
201A/A	EnS	[Encoder type] (编辑器类型)	5608 = 16#15E8	5FBC/75	7D/01/09	159
201A/B	PdI	Drive encoder counter divisor (变频器编码器计数器除数)	5610 = 16#15EA	5FBC/76	7D/01/0B	131
201A/C	PUC	Drive encoder divided counter (除以变频器编码器的计数器)	5611 = 16#15EB	5FB9/41	7D/01/0C	132

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2022/10	O15	"Controller Inside" HMI exchange word 15 (“内置控制器” 人机交互交换字 15)	6415 = 16#190F	5FB3/8F	81/01/10	134
2022/11	O16	"Controller Inside" HMI exchange word 16 (“内置控制器” 人机交互交换字 16)	6416 = 16#1910	5FB3/90	81/01/11	134
2022/12	O17	"Controller Inside" HMI exchange word 17 (“内置控制器” 人机交互交换字 17)	6417 = 16#1911	5FB3/91	81/01/12	134
2022/13	O18	"Controller Inside" HMI exchange word 18 (“内置控制器” 人机交互交换字 18)	6418 = 16#1912	5FB3/92	81/01/13	134
2022/14	O19	"Controller Inside" HMI exchange word 19 (“内置控制器” 人机交互交换字 19)	6419 = 16#1913	5FB3/93	81/01/14	135
2022/15	O20	"Controller Inside" HMI exchange word 20 (“内置控制器” 人机交互交换字 20)	6420 = 16#1914	5FB3/94	81/01/15	135
2022/16	O21	"Controller Inside" HMI exchange word 21 (“内置控制器” 人机交互交换字 21)	6421 = 16#1915	5FB3/95	81/01/16	135
2022/17	O22	"Controller Inside" HMI exchange word 22 (“内置控制器” 人机交互交换字 22)	6422 = 16#1916	5FB3/96	81/01/17	135
2022/18	O23	"Controller Inside" HMI exchange word 23 (“内置控制器” 人机交互交换字 23)	6423 = 16#1917	5FB3/97	81/01/18	135
2022/19	O24	"Controller Inside" HMI exchange word 24 (“内置控制器” 人机交互交换字 24)	6424 = 16#1918	5FB3/98	81/01/19	135
2022/1A	O25	"Controller Inside" HMI exchange word 25 (“内置控制器” 人机交互交换字 25)	6425 = 16#1919	5FB3/99	81/01/1A	135
2022/1B	O26	"Controller Inside" HMI exchange word 26 (“内置控制器” 人机交互交换字 26)	6426 = 16#191A	5FB3/9A	81/01/1B	136
2022/1C	O27	"Controller Inside" HMI exchange word 27 (“内置控制器” 人机交互交换字 27)	6427 = 16#191B	5FB3/9B	81/01/1C	136
2022/1D	O28	"Controller Inside" HMI exchange word 28 (“内置控制器” 人机交互交换字 28)	6428 = 16#191C	5FB3/9C	81/01/1D	136
2022/1E	O29	"Controller Inside" HMI exchange word 29 (“内置控制器” 人机交互交换字 29)	6429 = 16#191D	5FB3/9D	81/01/1E	136
2022/1F	O30	"Controller Inside" HMI exchange word 30 (“内置控制器” 人机交互交换字 30)	6430 = 16#191E	5FB3/9E	81/01/1F	136
2022/2	O01	"Controller Inside" HMI exchange word 1 (“内置控制器” 人机交互交换字 1)	6401 = 16#1901	5FB3/81	81/01/02	132
2022/20	O31	"Controller Inside" HMI exchange word 31 (“内置控制器” 人机交互交换字 31)	6431 = 16#191F	5FB3/9F	81/01/20	136
2022/21	O32	"Controller Inside" HMI exchange word 32 (“内置控制器” 人机交互交换字 32)	6432 = 16#1920	5FB3/A0	81/01/21	136
2022/22	O33	"Controller Inside" HMI exchange word 33 (“内置控制器” 人机交互交换字 33)	6433 = 16#1921	5FB3/A1	81/01/22	137
2022/23	O34	"Controller Inside" HMI exchange word 34 (“内置控制器” 人机交互交换字 34)	6434 = 16#1922	5FB3/A2	81/01/23	137

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2022/24	O35	"Controller Inside" HMI exchange word 35 (“内置控制器” 人机交互交换字 35)	6435 = 16#1923	5FB3/A3	81/01/24	137
2022/25	O36	"Controller Inside" HMI exchange word 36 (“内置控制器” 人机交互交换字 36)	6436 = 16#1924	5FB3/A4	81/01/25	137
2022/26	O37	"Controller Inside" HMI exchange word 37 (“内置控制器” 人机交互交换字 37)	6437 = 16#1925	5FB3/A5	81/01/26	137
2022/27	O38	"Controller Inside" HMI exchange word 38 (“内置控制器” 人机交互交换字 38)	6438 = 16#1926	5FB3/A6	81/01/27	137
2022/28	O39	"Controller Inside" HMI exchange word 39 (“内置控制器” 人机交互交换字 39)	6439 = 16#1927	5FB3/A7	81/01/28	137
2022/29	O40	"Controller Inside" HMI exchange word 40 (“内置控制器” 人机交互交换字 40)	6440 = 16#1928	5FB3/A8	81/01/29	138
2022/2A	O41	"Controller Inside" HMI exchange word 41 (“内置控制器” 人机交互交换字 41)	6441 = 16#1929	5FB3/A9	81/01/2A	138
2022/2B	O42	"Controller Inside" HMI exchange word 42 (“内置控制器” 人机交互交换字 42)	6442 = 16#192A	5FB3/AA	81/01/2B	138
2022/2C	O43	"Controller Inside" HMI exchange word 43 (“内置控制器” 人机交互交换字 43)	6443 = 16#192B	5FB3/AB	81/01/2C	138
2022/2D	O44	"Controller Inside" HMI exchange word 44 (“内置控制器” 人机交互交换字 44)	6444 = 16#192C	5FB3/AC	81/01/2D	138
2022/2E	O45	"Controller Inside" HMI exchange word 45 (“内置控制器” 人机交互交换字 45)	6445 = 16#192D	5FB3/AD	81/01/2E	138
2022/2F	O46	"Controller Inside" HMI exchange word 46 (“内置控制器” 人机交互交换字 46)	6446 = 16#192E	5FB3/AE	81/01/2F	138
2022/3	O02	"Controller Inside" HMI exchange word 2 (“内置控制器” 人机交互交换字 2)	6402 = 16#1902	5FB3/82	81/01/03	132
2022/30	O47	"Controller Inside" HMI exchange word 47 (“内置控制器” 人机交互交换字 47)	6447 = 16#192F	5FB3/AF	81/01/30	139
2022/31	O48	"Controller Inside" HMI exchange word 48 (“内置控制器” 人机交互交换字 48)	6448 = 16#1930	5FB3/B0	81/01/31	139
2022/32	O49	"Controller Inside" HMI exchange word 49 (“内置控制器” 人机交互交换字 49)	6449 = 16#1931	5FB3/B1	81/01/32	139
2022/33	O50	"Controller Inside" HMI exchange word 50 (“内置控制器” 人机交互交换字 50)	6450 = 16#1932	5FC8/32	81/01/33	139
2022/4	O03	"Controller Inside" HMI exchange word 3 (“内置控制器” 人机交互交换字 3)	6403 = 16#1903	5FB3/83	81/01/04	132
2022/5	O04	"Controller Inside" HMI exchange word 4 (“内置控制器” 人机交互交换字 4)	6404 = 16#1904	5FB3/84	81/01/05	132
2022/6	O05	"Controller Inside" HMI exchange word 5 (“内置控制器” 人机交互交换字 5)	6405 = 16#1905	5FB3/85	81/01/06	133
2022/7	O06	"Controller Inside" HMI exchange word 6 (“内置控制器” 人机交互交换字 6)	6406 = 16#1906	5FB3/86	81/01/07	133

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2022/8	O07	"Controller Inside" HMI exchange word 7 ("内置控制器" 人机交互交换字 7)	6407 = 16#1907	5FB3/87	81/01/08	133
2022/9	O08	"Controller Inside" HMI exchange word 8 ("内置控制器" 人机交互交换字 8)	6408 = 16#1908	5FB3/88	81/01/09	133
2022/A	O09	"Controller Inside" HMI exchange word 9 ("内置控制器" 人机交互交换字 9)	6409 = 16#1909	5FB3/89	81/01/0A	133
2022/B	O10	"Controller Inside" HMI exchange word 10 ("内置控制器" 人机交互交换字 10)	6410 = 16#190A	5FB3/8A	81/01/0B	133
2022/C	O11	"Controller Inside" HMI exchange word 11 ("内置控制器" 人机交互交换字 11)	6411 = 16#190B	5FB3/8B	81/01/0C	133
2022/D	O12	"Controller Inside" HMI exchange word 12 ("内置控制器" 人机交互交换字 12)	6412 = 16#190C	5FB3/8C	81/01/0D	134
2022/E	O13	"Controller Inside" HMI exchange word 13 ("内置控制器" 人机交互交换字 13)	6413 = 16#190D	5FB3/8D	81/01/0E	134
2022/F	O14	"Controller Inside" HMI exchange word 14 ("内置控制器" 人机交互交换字 14)	6414 = 16#190E	5FB3/8E	81/01/0F	134
2027/2	PIL1	"Controller Inside" logic input map ("内置控制器" 逻辑输入图)	6901 = 16#1AF5	5FB9/49	83/01/66	131
2027/2B	PAI1	Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)	6942 = 16#1B1E	5FB9/4B	83/01/8F	131
2027/2C	PAI2	Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)	6943 = 16#1B1F	5FB9/4C	83/01/90	131
2027/48	PAO1	Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)	6971 = 16#1B3B	5FB9/4D	83/01/AC	131
2027/49	PAO2	Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)	6972 = 16#1B3C	5FB9/4E	83/01/AD	131
2027/C	POL1	"Controller Inside" logic output map "内置控制器" 逻辑输出图	6911 = 16#1AFF	5FB9/4A	83/01/70	131
2028/10	CLL	[Network fault mgt] (网络故障管理)	7015 =16#1B67	5FBC/93	84/01/10	275
2028/3	IPL	[Input phase loss] (输入缺相)	7002 = 16#1B5A	5FB3/BE	84/01/03	266
2028/4	LFL2	[AI2 4-20mA loss] (AI2 4-20mA 缺失)	7003 =16#1B5B	5FB3/BF	84/01/04	273
2028/5	StP	[UnderV. prevention] (欠压保护设置)	7004 =16#1B5C	5FB3/C0	84/01/05	271
2028/51	LFF	[Fallback speed] (回落速度)	7080 =16#1BA8	5FB3/C5	84/01/51	279
2028/52	Odt	[OutPh time detect] (输出缺相演示)	7081 = 16#1BA9	5FBF/08	84/01/52	266
2028/6	Sdd	[Load slip detection] (负载不跟随监测)	7005 =16#1B5D	5FB3/C1	84/01/06	276
2028/7	EPL	[External fault mgt] (外部故障管理)	7006 = 16#1B5E	5FB3/C2	84/01/07	269
2028/9	OHL	[Overtemp fault mgt] (变频器过热管理)	7008 = 16#1B60	5FBC/8C	84/01/09	267
2028/A	OLL	[Overload fault mgt] (电机过载故障管理)	7009 = 16#1B61	5FBC/8D	84/01/0A	265
2028/B	SLL	[Modbus fault mgt] (Modbus 故障管理)	7010 =16#1B62	5FBC/8E	84/01/0B	275
2028/C	COL	[CANopen fault mgt] (CANopen 故障管理)	7011 =16#1B63	5FBC/8F	84/01/0C	275
2028/D	tnL	[Autotune fault mgt] (自整定故障管理)	7012 =16#1B64	5FBC/90	84/01/0D	279

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2028/E	LFL3	[AI3 4-20mA loss] (AI3 4-20mA 缺失)	7013 =16#1B65	5FB3/C3	84/01/0E	273
2028/F	LFL4	[AI4 4-20mA loss] (AI4 4-20mA 缺失)	7014 =16#1B66	5FB3/C4	84/01/0F	273
2029/16	LFt	Altivar fault code (Altivar 故障代码)	7121 = 16#1BD1	5FB3/C8	84/01/7A	100
2029/17	Atr	[Automatic restart] (自动重启动)	7122 = 16#1BD2	5FB3/C9	84/01/7B	262
2029/18	tAr	[Max. restart time] (最大起动时间段)	7123 = 16#1BD3	5FBC/96	84/01/7C	262
2029/19	rSF	[Fault reset] (故障复位)	7124 = 16#1BD4	5FBC/97	84/01/7D	261
2029/1A	Inh	[Fault inhibit assign.] (故障禁止分配)	7125 =16#1BD5	5FBC/98	84/01/7E	274
2029/1F	CIC	Incorrect configuration (不正确配置)	7130 = 16#1BDA	5FB6/1A	84/01/83	102
2029/20	EtF	[External fault ass.] (外部故障定义)	7131 = 16#1BDB	5FBC/99	84/01/84	269
2029/21	CnF	Network card fault code (网卡故障代码)	7132 = 16#1BDC	5FB0/96	84/01/85	102
2029/22	APF	"Controller Inside" card fault code (“内置控制器” 卡故障代码)	7133 = 16#1BDD	5FB0/97	84/01/86	102
2029/23	ILF1	Option card 1 fault code (选装卡 1 故障代码)	7134 = 16#1BDE	5FB0/98	84/01/87	103
2029/24	ILF2	Option card 2 fault code (选装卡 2 故障代码)	7135 = 16#1BDF	5FB0/99	84/01/88	103
202A/1	dP0	Fault code on last fault (最近一次故障的故障代码)	7200 = 16#1C20	5FB9/55	85/01/01	105
202A/10	EP5	Status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的状态字)	7215 = 16#1C2F	5FB9/63	85/01/10	116
202A/11	EP6	Status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的状态字)	7216 = 16#1C30	5FB9/64	85/01/11	118
202A/12	EP7	Status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的状态字)	7217 = 16#1C31	5FB9/65	85/01/12	120
202A/13	EP8	Status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的状态字)	7218 = 16#1C32	5FB9/66	85/01/13	122
202A/15	IP0	Extended status word 0 on last fault (最近一次故障时的扩展状态字 0)	7220 = 16#1C34	5FB9/67	85/01/15	106
202A/16	IP1	Extended status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的扩展状态字)	7221 = 16#1C35	5FB9/68	85/01/16	108
202A/17	IP2	Extended status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的扩展状态字)	7222 = 16#1C36	5FB9/69	85/01/17	110
202A/18	IP3	Extended status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的扩展状态字)	7223 = 16#1C37	5FB9/6A	85/01/18	112
202A/19	IP4	Extended status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的扩展状态字)	7224 = 16#1C38	5FB9/6B	85/01/19	114
202A/1A	IP5	Extended status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的扩展状态字)	7225 = 16#1C39	5FB9/6C	85/01/1A	116
202A/1B	IP6	Extended status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的扩展状态字)	7226 = 16#1C3A	5FB9/6D	85/01/1B	118
202A/1C	IP7	Extended status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的扩展状态字)	7227 = 16#1C3B	5FB9/6E	85/01/1C	120
202A/1D	IP8	Extended status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的扩展状态字)	7228 = 16#1C3C	5FB9/6F	85/01/1D	122
202A/1F	CMP0	Command word on last fault (最近一次故障时的命令字)	7230 = 16#1C3E	5FB9/70	85/01/1F	106
202A/2	dP1	Fault code on fault n-1 (第 n-1 次故障时的故障代码)	7201 = 16#1C21	5FB9/56	85/01/02	107
202A/20	CMP1	Command word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的命令字)	7231 = 16#1C3F	5FB9/71	85/01/20	108
202A/21	CMP2	Command word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的命令字)	7232 = 16#1C40	5FB9/72	85/01/21	110

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
202A/22	CMP3	Command word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的命令字)	7233 = 16#1C41	5FB9/73	85/01/22	112
202A/23	CMP4	Command word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的命令字)	7234 = 16#1C42	5FB9/74	85/01/23	114
202A/24	CMP5	Command word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的命令字)	7235 = 16#1C43	5FB9/75	85/01/24	116
202A/25	CMP6	Command word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的命令字)	7236 = 16#1C44	5FB9/76	85/01/25	118
202A/26	CMP7	Command word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的命令字)	7237 = 16#1C45	5FB9/77	85/01/26	120
202A/27	CMP8	Command word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的命令字)	7238 = 16#1C46	5FB9/78	85/01/27	122
202A/29	LCP0	Motor current on last fault (最近一次故障时的电机电流)	7240 = 16#1C48	5FB9/79	85/01/29	105
202A/2A	LCP1	Motor current on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机电流)	7241 = 16#1C49	5FB9/7A	85/01/2A	108
202A/2B	LCP2	Motor current on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机电流)	7242 = 16#1C4A	5FB9/7B	85/01/2B	110
202A/2C	LCP3	Motor current on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机电流)	7243 = 16#1C4B	5FB9/7C	85/01/2C	112
202A/2D	LCP4	Motor current on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机电流)	7244 = 16#1C4C	5FB9/7D	85/01/2D	114
202A/2E	LCP5	Motor current on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机电流)	7245 = 16#1C4D	5FB9/7E	85/01/2E	116
202A/2F	LCP6	Motor current on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机电流)	7246 = 16#1C4E	5FB9/7F	85/01/2F	118
202A/3	dP2	Fault code on fault n-2 (第 n-2 次故障时的故障代码)	7202 = 16#1C22	5FB9/57	85/01/03	109
202A/30	LCP7	Motor current on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机电流)	7247 = 16#1C4F	5FB9/80	85/01/30	120
202A/31	LCP8	Motor current on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机电流)	7248 = 16#1C50	5FB9/81	85/01/31	122
202A/33	rFP0	Output frequency on last fault (最近一次故障时的输出频率)	7250 = 16#1C52	5FB9/82	85/01/33	105
202A/34	rFP1	Output frequency on fault n-1 (第 n-1 次故障时的输出频率)	7251 = 16#1C53	5FB9/83	85/01/34	108
202A/35	rFP2	Output frequency on fault n-2 (第 n-2 次故障时的输出频率)	7252 = 16#1C54	5FB9/84	85/01/35	110
202A/36	rFP3	Output frequency on fault n-3 (第 n-4 次故障时的输出频率)	7253 = 16#1C55	5FB9/85	85/01/36	112
202A/37	rFP4	Output frequency on fault n-4 (第 n-4 次故障时的输出频率)	7254 = 16#1C56	5FB9/86	85/01/37	114
202A/38	rFP5	Output frequency on fault n-5 (第 n-5 次故障时的输出频率)	7255 = 16#1C57	5FB9/87	85/01/38	116
202A/39	rFP6	Output frequency on fault n-6 (第 n-6 次故障时的输出频率)	7256 = 16#1C58	5FB9/88	85/01/39	118
202A/3A	rFP7	Output frequency on fault n-7 (第 n-7 次故障时的输出频率)	7257 = 16#1C59	5FB9/89	85/01/3A	120
202A/3B	rFP8	Output frequency on fault n-8 (第 n-8 次故障时的输出频率)	7258 = 16#1C5A	5FB9/8A	85/01/3B	122
202A/3D	rtP0	Motor operating time on last fault (最近一次故障时的电机运行时间)	7260 = 16#1C5C	5FB9/8B	85/01/3D	107
202A/3E	rtP1	Motor operating time on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机运行时间)	7261 = 16#1C5D	5FB9/8C	85/01/3E	109
202A/3F	rtP2	Motor operating time on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机运行时间)	7262 = 16#1C5E	5FB9/8D	85/01/3F	111
202A/4	dP3	Fault code on fault n-3 (第 n-3 次故障时的故障代码)	7203 = 16#1C23	5FB9/58	85/01/04	111
202A/40	rtP3	Motor operating time on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机运行时间)	7263 = 16#1C5F	5FB9/8E	85/01/40	113
202A/41	rtP4	Motor operating time on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机运行时间)	7264 = 16#1C60	5FB9/8F	85/01/41	115

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
202A/42	rtP5	Motor operating time on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机运行时间)	7265 = 16#1C61	5FB9/90	85/01/42	117
202A/43	rtP6	Motor operating time on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机运行时间)	7266 = 16#1C62	5FB9/91	85/01/43	119
202A/44	rtP7	Motor operating time on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机运行时间)	7267 = 16#1C63	5FB9/92	85/01/44	121
202A/45	rtP8	Motor operating time on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机运行时间)	7268 = 16#1C64	5FB9/93	85/01/45	123
202A/47	ULP0	Power supply voltage on last fault (最近一次故障时的电源电压)	7270 = 16#1C66	5FB9/94	85/01/47	105
202A/48	ULP1	Supply voltage on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电源电压)	7271 = 16#1C67	5FB9/95	85/01/48	108
202A/49	ULP2	Supply voltage on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电源电压)	7272 = 16#1C68	5FB9/96	85/01/49	110
202A/4A	ULP3	Supply voltage on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电源电压)	7273 = 16#1C69	5FB9/97	85/01/4A	112
202A/4B	ULP4	Supply voltage on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电源电压)	7274 = 16#1C6A	5FB9/98	85/01/4B	114
202A/4C	ULP5	Supply voltage on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电源电压)	7275 = 16#1C6B	5FB9/99	85/01/4C	116
202A/4D	ULP6	Supply voltage on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电源电压)	7276 = 16#1C6C	5FB9/9A	85/01/4D	118
202A/4E	ULP7	Supply voltage on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电源电压)	7277 = 16#1C6D	5FB9/9B	85/01/4E	120
202A/4F	ULP8	Supply voltage on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电源电压)	7278 = 16#1C6E	5FB9/9C	85/01/4F	122
202A/5	dP4	Fault code on fault n-4 (第 n-4 次故障时的故障代码)	7204 = 16#1C24	5FB9/59	85/01/05	113
202A/51	tHP0	Motor thermal state on last fault (最近一次故障时的电机热状态)	7280 = 16#1C70	5FB9/9D	85/01/51	105
202A/52	tHP1	Motor thermal state on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机热状态)	7281 = 16#1C71	5FB9/9E	85/01/52	108
202A/53	tHP2	Motor thermal state on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机热状态)	7282 = 16#1C72	5FB9/9F	85/01/53	110
202A/54	tHP3	Motor thermal state on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机热状态)	7283 = 16#1C73	5FB9/A0	85/01/54	112
202A/55	tHP4	Motor thermal state on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机热状态)	7284 = 16#1C74	5FB9/A1	85/01/55	114
202A/56	tHP5	Motor thermal state on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机热状态)	7285 = 16#1C75	5FB9/A2	85/01/56	116
202A/57	tHP6	Motor thermal state on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机热状态)	7286 = 16#1C76	5FB9/A3	85/01/57	118
202A/58	tHP7	Motor thermal state on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机热状态)	7287 = 16#1C77	5FB9/A4	85/01/58	120
202A/59	tHP8	Motor thermal state on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机热状态)	7288 = 16#1C78	5FB9/A5	85/01/59	122
202A/5B	CrP0	Channels active on last fault (最近一次故障时有效的通道)	7290 = 16#1C7A	5FB9/A6	85/01/5B	107
202A/5C	CrP1	Active channels on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的通道)	7291 = 16#1C7B	5FB9/A7	85/01/5C	109
202A/5D	CrP2	Active channels on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的通道)	7292 = 16#1C7C	5FB9/A8	85/01/5D	111
202A/5E	CrP3	Active channels on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的通道)	7293 = 16#1C7D	5FB9/A9	85/01/5E	113
202A/5F	CrP4	Active channels on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的通道)	7294 = 16#1C7E	5FB9/AA	85/01/5F	115
202A/6	dP5	Fault code on fault n-5 (第 n-5 次故障时的故障代码)	7205 = 16#1C25	5FB9/5A	85/01/06	115
202A/60	CrP5	Active channels on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的通道)	7295 = 16#1C7F	5FB9/AB	85/01/60	117
202A/61	CrP6	Active channels on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的通道)	7296 = 16#1C80	5FB9/AC	85/01/61	119

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
202A/62	CrP7	Active channels on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的通道)	7297 = 16#1C81	5FB9/AD	85/01/62	121
202A/63	CrP8	Active channels on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的通道)	7298 = 16#1C82	5FB9/AE	85/01/63	123
202A/7	dP6	Fault code on fault n-6 (第 n-6 次故障时的故障代码)	7206 = 16#1C26	5FB9/5B	85/01/07	117
202A/8	dP7	Fault code on fault n-7 (第 n-7 次故障时的故障代码)	7207 = 16#1C27	5FB9/5C	85/01/08	119
202A/9	dP8	Fault code on fault n-8 (第 n-8 次故障时的故障代码)	7208 = 16#1C28	5FB9/5D	85/01/09	121
202A/B	EP0	Status word on last fault (最近一次故障时的状态字)	7210 = 16#1C2A	5FB9/5E	85/01/0B	105
202A/C	EP1	Status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的状态字)	7211 = 16#1C2B	5FB9/5F	85/01/0C	108
202A/D	EP2	Status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的状态字)	7212 = 16#1C2C	5FB9/60	85/01/0D	110
202A/E	EP3	Status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的状态字)	7213 = 16#1C2D	5FB9/61	85/01/0E	112
202A/F	EP4	Status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的状态字)	7214 = 16#1C2E	5FB9/62	85/01/0F	114
202B/1	Md0	Date on last fault (最近一次故障的日期)	7300 = 16#1C84	5FB9/AF	85/01/65	107
202B/10	dM5	Time on fault n-5 (第 n-5 次故障的时间)	7315 = 16#1C93	5FB9/BD	85/01/74	117
202B/11	dM6	Time on fault n-6 (第 n-6 次故障的时间)	7316 = 16#1C94	5FB9/B5	85/01/75	119
202B/12	dM7	Time on fault n-7 (第 n-7 次故障的时间)	7317 = 16#1C95	5FB9/BF	85/01/76	121
202B/13	dM8	Time on fault n-8 (第 n-8 次故障的时间)	7318 = 16#1C96	5FB9/C0	85/01/77	123
202B/2	Md1	Date on fault n-1 (第 n-1 次故障的日期)	7301 = 16#1C85	5FB9/B0	85/01/66	109
202B/3	Md2	Date on fault n-2 (第 n-2 次故障的日期)	7302 = 16#1C86	5FB9/B1	85/01/67	111
202B/4	Md3	Date on fault n-3 (第 n-3 次故障的日期)	7303 = 16#1C87	5FB9/B2	85/01/68	113
202B/5	Md4	Date on fault n-4 (第 n-4 次故障的日期)	7304 = 16#1C88	5FB9/B3	85/01/69	115
202B/5C	dAY	Date (日期)	7391 = 16#1CDF	5FB9/CA	85/01/C0	132
202B/5D	tIME	Time (时间)	7392 = 16#1CE0	5FB9/CB	85/01/C1	132
202B/5E	Fnb	Fault counter (故障计数器)	7393 = 16#1CE1	5FB9/CC	99/01/CC	104
202B/6	Md5	Date on fault n-5 (第 n-5 次故障的日期)	7305 = 16#1C89	5FB9/B4	85/01/6A	117
202B/7	Md6	Date on fault n-6 (第 n-6 次故障的日期)	7306 = 16#1C8A	5FB9/BE	85/01/6B	119
202B/8	Md7	Date on fault n-7 (第 n-7 次故障的日期)	7307 = 16#1C8B	5FB9/B6	85/01/6C	121
202B/9	Md8	Date on fault n-8 (第 n-8 次故障的日期)	7308 = 16#1C8C	5FB9/B7	85/01/6D	123
202B/B	dM0	Time on last fault (最近一次故障的时间)	7310 = 16#1C8E	5FB9/B8	85/01/6F	107
202B/C	dM1	Time on fault n-1 (第 n-1 次故障的时间)	7311 = 16#1C8F	5FB9/B9	85/01/70	109
202B/D	dM2	Time on fault n-2 (第 n-2 次故障的时间)	7312 = 16#1C90	5FB9/BA	85/01/71	111
202B/E	dM3	Time on fault n-3 (第 n-3 次故障的时间)	7313 = 16#1C91	5FB9/BB	85/01/72	113
202B/F	dM4	Time on fault n-4 (第 n-4 次故障的时间)	7314 = 16#1C92	5FB9/BC	85/01/73	115

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2032/15	CNFS	Active configuration (有效配置)	8020 = 16#1F54	5FB9/CD	89/01/15	67
2032/15	CNFS	[Config. Active] (配置有效)	8020 = 16#1F54	5FB9/CD	89/01/15	86
2032/16	CHA1	Assignment for 2 sets (针对 2 组的定义)	8021 = 16#1F55	5FBC/9C	9C/01/9C	70
2032/16	CnF1	[2 Configurations] (2 个配置)	8021 = 16#1F55	5FBC/9C	89/01/16	251
2032/16	CNF1	Assignment for 2 configurations (针对 2 个配置的定义)	8021 = 16#1F55	5FBC/9C	9C/01/9C	67
2032/17	CHA2	Assignment for 3 sets (针对 3 组的定义)	8022 = 16#1F56	5FBC/9D	9C/01/9D	70
2032/17	CnF2	[3 Configurations] (3 个配置)	8022 = 16#1F56	5FBC/9D	89/01/17	252
2032/17	CNF2	Assignment for 3 configurations (针对 3 个配置的定义)	8022 = 16#1F56	5FBC/9D	9C/01/9D	67
2032/1A	CHM	[Multimotors] (多电机设置)	8025 = 16#1F59	5FBC/9E	89/01/1A	251
2032/2	SCS	Save configuration (保存配置)	8001 = 16#1F41	5FBC/9A	9C/01/9A	69
2032/3	FCS	Restore configuration (恢复配置)	8002 = 16#1F42	5FBC/9B	9C/01/9B	69
2036/10	Fr1b	[Ref.1B channel] (给定 1B 通道)	8415 = 16#20DF	5FBC/A6	8B/01/10	198
2036/16	CCS	[Cmd switching] (命令切换)	8421 = 16#20D1	5FBC/A7	8B/01/16	194
2036/18	Cd1	[Cmd channel 1] (命令通道 1)	8423 = 16#20E7	5FBC/A8	8B/01/18	194
2036/19	Cd2	[Cmd channel 2] (命令通道 2)	8424 = 16#20E8	5FBC/A9	8B/01/19	194
2036/2	CHCF	[Profile] (配置文件)	8401 = 16#20D1	5FBC/9F	8B/01/02	193
2036/2A	CRC	Active reference channel (有效给定通道)	8441 = 16#20F9	5FB9/CE	8B/01/2A	85
2036/2B	CCC	Active command channel (有效的命令通道)	8442 = 16#20FA	5FB9/CF	8B/01/2B	86
2036/3	COP	[Copy channel 1 <--> 2] (复制通道 1 <--> 2)	8402 = 16#20D2	5FBC/A0	8B/01/03	195
2036/5C	SPM	[Ref. memo ass.] (给定记忆分配)	8491 = 16#212B	5FBC/AD	8B/01/5C	218
2036/C	rFC	[Ref. 2 switching] (给定 2 切换)	8411 = 16#20DB	5FBC/A2	8B/01/0C	195
2036/D	rCb	[Ref 1B switching] (给定 1B 切换)	8412 = 16#20DC	5FBC/A3	8B/01/0D	198
2036/E	Fr1	[Ref.1 channel] (给定 1 通道)	8413 = 16#20DD	5FBC/A4	8B/01/0E	193
2036/F	Fr2	[Ref.2 channel] (给定 2 通道)	8414 = 16#20DE	5FBC/A5	8B/01/0F	195
2037/3	LFR	Frequency reference (频率给定)	8502 = 16#2136	5FB6/1C	8B/01/67	77
2037/4	PISP	PID regulator reference (PID 调节器给定)	8503 = 16#2137	5FB6/1D	8B/01/68	78
2037/5	CMI	Extended control word (扩展控制字)	8504 = 16#2138	5FB6/1E	8B/01/69	76
2038/6	FrHd	Speed reference before ramp (斜坡前的速度给定)	8605 = 16#219D	5FB9/D6	8C/01/06	89
203C/15	Inr	[Ramp increment] (斜坡增量)	9020 = 16#233C	5FBF/26	8E/01/15	201
203C/16	FrO	Frequency reference after ramp (斜坡后的频率给定)	9021 = 16#233D	5FB9/D9	8E/01/16	89
203C/2	ACC	[Acceleration] (加速时间)	9001 = 16#2329	5FBF/1E	8E/01/02	201

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
203C/3	dEC	[Deceleration] (减速时间)	9002 = 16#232A	5FBF/1F	8E/01/03	201
203C/4	brA	[Dec ramp adapt.] (减速斜坡自适应)	9003 = 16#232B	5FB3/CA	8E/01/04	204
203C/5	rPt	[Ramp type] (斜坡类型)	9004 = 16#232C	5FB3/CB	8E/01/05	201
203C/6	tA1	[Begin Acc round] (加速始端圆滑系数)	9005 = 16#232D	5FB3/CC	8E/01/06	202
203C/7	tA2	[End Acc round] (加速末端圆滑系数)	9006 = 16#232E	5FB3/CD	8E/01/07	202
203C/8	tA3	[Begin Dec round] (减速始端圆滑系数)	9007 = 16#232F	5FB3/CE	8E/01/08	202
203C/9	tA4	[End Dec round] (减速末端圆滑系数)	9008 = 16#2330	5FB3/CF	8E/01/09	202
203C/B	rPS	[Ramp switching] (斜坡切换)	9010 = 16#2332	5FBC/B3	8E/01/0B	203
203C/C	Frt	[Ramp 2 threshold] (斜坡 2 阈值)	9011 = 16#2333	5FB3/D0	8E/01/0C	202
203C/D	AC2	[Acceleration 2] (第二加速时间)	9012 = 16#2334	5FBF/24	8E/01/0D	203
203C/D	AC2	[Acceleration 2] (第二加速时间)	9012 = 16#2334	5FBF/24	8E/01/0D	217
203C/E	dE2	[Deceleration 2] (第二减速时间)	9013 = 16#2335	5FBF/25	8E/01/0E	203
203C/E	dE2	[Deceleration 2] (第二减速时间)	9013 = 16#2335	5FBF/25	8E/01/0E	217
203D/4	SPG	[Speed prop. gain] (速度比例增益)	9103 = 16#238F	5FB3/D1	8E/01/68	145
203D/5	SIt	[Speed time integral] (速度环时间常数)	9104 = 16#2390	5FBF/28	8E/01/69	146
203D/6	SFC	[K speed loop filter] (速度环滤波系数)	9105 = 16#2391	5FBF/29	8E/01/6A	145
203E/15	tSS	[Trq/spd switching] (力矩 / 速度切换)	9220 = 16#2404	5FBC/B9	8F/01/15	238
203E/16	tr1	[Torque ref. channel] (力矩给定通道)	9221 = 16#2405	5FBC/BA	8F/01/16	238
203E/17	tSd	[Torque ref. sign] (转矩给定符号分配)	9222 = 16#2406	5FBC/BB	8F/01/17	239
203E/18	dbn	[Negative deadband] (负静带)	9223 = 16#2407	5FBF/2E	8F/01/18	240
203E/19	dbP	[Positive deadband] (正静带)	9224 = 16#2408	5FBF/2F	8F/01/19	240
203E/1A	trt	[Torque ratio] (转矩系数)	9225 = 16#2409	5FBF/30	8F/01/1A	239
203E/1B	trP	[Torque ramp time] (转矩斜坡时间)	9226 = 16#240A	5FBF/31	8F/01/1B	239
203E/1C	tSt	[Torque control stop] (转矩管理停车类型)	9227 = 16#240B	5FBC/BC	8F/01/1C	239
203E/1D	tOb	[Torq. ctrl fault mgt] (转矩管理超时响应)	9228 = 16#240C	5FBC/BD	8F/01/1D	240
203E/1E	rtO	[Torque R. time out] (转矩管理超时)	9229 = 16#240D	5FBF/32	8F/01/1E	240
203E/1F	SPt	[Spin time] (磁通保持时间)	9230 = 16#240E	5FBF/33	8F/01/1F	240
203E/2	CLI	[Current Limitation] (电流限幅)	9201 = 16#23F1	5FB3/D2	93/01/D2	243
203E/2	CLI	[Current Limitation] (电流限幅)	9201 = 16#23F1	5FB3/D2	8F/01/02	146
203E/2	CLI	[Current Limitation] (电流限幅)	9201 = 16#23F1	5FB3/D2	8F/01/02	162
203E/20	trr	Torque reference before ramp (斜坡前的力矩给定)	9231 = 16#240F	5FB9/DB	8F/01/20	90

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
203E/21	trO	Torque reference after ramp (斜坡后的力矩给定)	9232 = 16#2410	5FB9/DC	8F/01/21	90
203E/29	SSb	[Trq/I limit. stop] (转矩 / 电流超限管理)	9240 =16#2418	5FBC/BE	8F/01/29	277
203E/2A	StO	[Trq/I limit. time out] (转矩 / 电流超限延时)	9241 =16#2419	5FBF/34	8F/01/2A	277
203E/3	LC2	[Current limit 2] (第二电流限幅)	9202 = 16#23F2	5FBC/B5	8F/01/03	243
203E/3D	Int	[Torque unit] (力矩单位)	9260 = 16#242C	5FBF/35	8F/01/3D	238
203E/3E	LtCr	Torque reference (Nm) (力矩给定， Nm)	9261 = 16#242D	5FB6/3D	2A/01/0C	77
203E/4	CL2	[I Limit. 2 value] (第 2 电流限幅)	9203 = 16#23F3	5FBF/2B	8F/01/04	243
203E/B	tLA	[AI torque limit. activ.] (激活 AI 转矩限幅功能)	9210 = 16#23FA	5FBC/B6	8F/01/0B	241
203E/C	tLIM	[Motoring torque lim] (电动状态转矩限幅)	9211 = 16#23FB	5FBF/2C	8F/01/0C	241
203E/D	tLIG	[Gen. torque lim] (发电状态转矩限幅)	9212 = 16#23FC	5FBF/2D	8F/01/0D	241
203E/E	tLC	[Analog limit. act.] (激活模拟输入限幅)	9213 = 16#23FD	5FBC/B7	8F/01/0E	242
203E/F	tAA	[Torque ref. assign.] (转矩给定分配)	9214 = 16#23FE	5FBC/B8	8F/01/0F	242
2042/10	AUt	[Automatic autotune] (自整定)	9615 = 16#258F	5FC2/0B	91/01/10	149
2042/13	PPn	[Pr] (极对数 (p))	9618 = 16#2592	5FB3/DA	91/01/13	158
2042/17	ItH	[Mot. therm. current] (电机热保护电流)	9622 = 16#2596	5FB3/DB	2A/01/0A	145
2042/18	UFr	[IR compensation] (IR 补偿)	9623 = 16#2597	5FC2/0E	91/01/18	156
2042/1A	SLP	[Slip compensation] (滑差补偿)	9625 = 16#2599	5FB3/DC	91/01/1A	156
2042/1F	tHr	Motor thermal state (电机热状态)	9630 = 16#259E	5FB9/DE	91/01/1F	92
2042/2	UnS	[Rated motor volt.] (电机额定电压)	9601 = 16#2581	5FB3/D3	77/01/10	148
2042/29	rSM	Asynchronous motor cold state stator resistance (异步电机冷态定子电阻)	9640 = 16#25A8	5FB9/DF	91/01/29	94
2042/29	rSM	[Stator R measured] (冷态定子电阻 (R1r))	9640 = 16#25A8	5FB9/DF	91/01/29	157
2042/2B	rSA	[R1w] (冷态定子电阻 (R1w))	9642 = 16#25AA	5FC2/11	91/01/2B	158
2042/3	FrS	[Rated motor freq.] (电机额定频率)	9602 = 16#2582	5FB3/D4	91/01/03	149
2042/33	IdM	Magnetizing current (励磁电流)	9650 = 16#25B2	5FB9/E0	91/01/33	93
2042/33	IdM	[Idr] (励磁电流)	9650 = 16#25B2	5FB9/E0	91/01/33	157
2042/35	IdA	[Idw] (Im 额定励磁电流 (A))	9652 = 16#25B4	5FC2/15	91/01/35	158
2042/3D	LFM	Leakage inductance (漏电感)	9660 = 16#25BC	5FB9/E1	91/01/3D	94
2042/3D	LFM	[Lfr] (漏电感)	9660 = 16#25BC	5FB9/E1	91/01/3D	157
2042/3F	LFA	[Lfw] (Ls 漏电感 (uH))	9662 = 16#25BE	5FC2/19	91/01/3F	158
2042/4	nCr	[Rated mot. current] (电机额定电流)	9603 = 16#2583	5FB3/D5	91/01/04	148
2042/42	trM	Rotor time constant (转子时间常数)	9665 = 16#25C1	5FB9/E2	91/01/42	94

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2042/42	trM	[T2r] (转子时间常数)	9665 = 16#25C1	5FB9/E2	91/01/42	157
2042/44	trA	[T2w] (转子时间常数 (T2w))	9667 = 16#25C3	5FC2/1C	91/01/44	158
2042/47	nCrS	[Nominal I sync.] (同步电机额定电流)	9670 = 16#25C6	5FC2/1E	91/01/47	154
2042/48	nSPS	[Nom motor spdsync] (同步电机额定速度)	9671 = 16#25C7	5FC2/1F	91/01/48	154
2042/49	PPnS	[Pole pairs] (同步电机极对数)	9672 = 16#25C8	5FC2/20	91/01/49	154
2042/4A	PHS	[Syn. EMF constant] (同步电机电动势)	9673 = 16#25C9	5FC2/21	91/01/4A	154
2042/4B	LdS	[Autotune L d-axis] (定子 d 轴电感)	9674 = 16#25CA	5FC2/22	91/01/4B	154
2042/4C	LqS	[Autotune L q-axis] (定子 q 轴电感)	9675 = 16#25CB	5FC2/23	91/01/4C	155
2042/5	nSP	[Nom motor speed] (电机额定速度)	9604 = 16#2584	5FB3/D6	91/01/05	149
2042/50	FrSS	[Nominal freq sync.] (同步电机额定频率)	9679 = 16#25CF	5FC2/24	91/01/50	159
2042/51	rSMS	[R1rS] (同步电机冷态定子电阻 (R1rS))	9680 = 16#25D0	5FB9/E3	91/01/51	159
2042/51	rSMS	Synchronous motor cold state stator resistance (同步电机冷态定子电阻)	9680 = 16#25D0	5FB9/E3	91/01/51	94
2042/53	rSAS	[Cust. stator R syn] (同步电机定子电阻)	9682 = 16#25D2	5FC2/26	91/01/53	155
2042/6	nSL	[Nominal motor slip] (电机额定滑差)	9605 = 16#2585	5FB9/DD	91/01/06	157
2042/8	Ctt	[Motor control type] (电机控制类型)	9607 = 16#2587	5FC2/06	91/01/08	150
2042/9	tUn	[Auto-tuning] (自整定)	9608 = 16#2588	5FB3/D7	91/01/09	149
2042/A	tUS	[Auto tuning status] (自整定状态)	9609 = 16#2589	5FC2/08	91/01/0A	150
2042/B	tUL	[Auto-tune assign.] (自整定分配)	9610 = 16#258A	5FBC/EF	91/01/0B	253
2042/C	OPL	[Output Phase Loss] (输出缺相)	9611 = 16#258B	5FB3/D8	91/01/0C	266
2042/D	tHt	[Motor protect. type] (热保护类型)	9612 = 16#258C	5FB3/D9	91/01/0D	264
2042/E	nPr	[Rated motor power] (电机额定功率)	9613 = 16#258D	5FC2/0A	91/01/0E	148
2046/4C	IbrA	[Ibr 4-20 mA loss] (mA 信号缺失时的 ibr)	10075 = 16#275B	5FBC/F9	93/01/4C	227
2046/10	brr	[Current ramp time] (电流斜坡时间)	10015 = 16#271F	5FBF/40	93/01/10	225
2046/15	bEd	[Engage at reversal] (反转时制动)	10020 = 16#2724	5FBF/41	93/01/15	223
2046/17	ttr	[Time to restart] (再起动等待时间)	10022 = 16#2726	5FBF/42	93/01/17	224
2046/2	bLC	[Brake assignment] (制动分配)	10001 = 16#2711	5FBC/F1	93/01/02	221
2046/33 (位 0)	brH0	[BRH b0]	10050 = 16# 2742 (位 0)	5FBC/F3 (位 0)	93/01/33 (位 0)	224
2046/33 (位 1)	brH1	[BRH b1]	10050 = 16# 2742 (位 1)	5FBC/F3 (位 1)	93/01/33 (位 1)	224
2046/33 (位 2)	brH2	[BRH b2]	10050 = 16# 2742 (位 2)	5FBC/F3 (位 2)	93/01/33 (位 2)	224

参数 CANopen 地址索引

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2046/33 (位 3)	brH3	[BRH b3]	10050 = 16# 2742 (位 3)	5FBC/F3 (位 3)	93/01/33 (位 3)	224
2046/33 (位 4)	brH4	[BRH b4]	10050 = 16# 2742 (位 4)	5FBC/F3 (位 4)	93/01/33 (位 4)	225
2046/4	bEn	[Brake engage freq] (刹车闭合频率)	10003 = 16#2713	5FBF/36	93/01/04	222
2046/47	PES	[Weight sensor ass.] (称重传感器分配)	10070 = 16#2756	5FBC/F4	93/01/47	226
2046/48	LP1	[Point 1 X] (点 1X)	10071 = 16#2757	5FBC/F5	93/01/48	226
2046/49	CP1	[Point 1Y] (点 1Y)	10072 = 16#2758	5FBC/F6	93/01/49	226
2046/4A	LP2	[Point 2 X] (点 2X)	10073 = 16#2759	5FBC/F7	93/01/4A	226
2046/4B	CP2	[Point 2Y] (点 2Y)	10074 = 16#275A	5FBC/F8	93/01/4B	227
2046/5	brt	[Brake Release time] (刹车释放动作时间)	10004 = 16#2714	5FB3/DD	93/01/05	222
2046/6	bEt	[Brake engage time] (刹车闭合动作时间)	10005 = 16#2715	5FB3/DE	93/01/06	223
2046/7	Ibr	[Brake release I FW] (刹车释放电流 (正向))	10006 = 16#2716	5FB3/DF	93/01/07	222
2046/8	bIP	[Brake impulse] (刹车脉冲)	10007 = 16#2717	5FB3/E0	93/01/08	221
2046/9	bSt	[Movement type] (运动类型)	10008 = 16#2718	5FBF/3B	93/01/09	221
2046/A	bCI	[Brake contact] (制动接触器)	10009 = 16#2719	5FBC/F2	93/01/0A	221
2046/B	tbE	[Brake engage delay] (刹车抱紧时间)	10010 = 16#271A	5FBF/3C	93/01/0B	223
2046/C	Ird	[Brake release I Rev] (刹车释放电流 (反转))	10011 = 16#271B	5FBF/3D	93/01/0C	222
2046/D	bIr	[Brake release freq] (刹车释放频率)	10012 = 16#271C	5FB3/E1	93/01/0D	222
2046/E	JdC	[Jump at reversal] (变转向频率跳变值)	10013 = 16#271D	5FBF/3F	93/01/0E	223
204A/2	AdC	[Auto DC injection] (自动直流注入)	10401 = 16#28A1	5FB3/E2	95/01/02	208
204A/3	tdC1	[Auto DC inj. time 1] (自动直流注入时间 1)	10402 = 16#28A2	5FBF/44	95/01/03	208
204A/4	SdC1	[Auto DC inj. level 1] (自动直流注入电流 1)	10403 = 16#28A3	5FBF/45	95/01/04	208
204A/4	SdC1	[Auto DC inj. level 1] (自动直流注入电流 1)	10403 = 16#28A3	5FBF/45	95/01/04	223
204A/5	tdC2	[Auto DC inj. time 2] (自动直流注入时间 2)	10404 = 16#28A4	5FBF/46	95/01/05	208
204A/6	SdC2	[Auto DC inj. level 2] (自动直流注入电流 2)	10405 = 16#28A5	5FBF/47	95/01/06	208
2050/16	SAt	[Thermal alarm stop] (热保护停车推迟)	11021 = 16#2B0D	5FB3/E7	98/01/16	268
2050/2	Ctd	[Current threshold] (电机电流阀值)	11001 = 16#2AF9	5FB3/E3	98/01/02	146
2050/3	ttd	[Motor therm. level] (电机热阀值)	11002 = 16#2AFA	5FB3/E4	98/01/03	264
2050 / 3	ttd	[Motor therm. level] (电机热阀值)	11002 = 16#2AFA	5FB3/E4	98/01/03	268
2050/4	Ftd	[Freq. threshold] (电机频率阀值)	11003 = 16#2AFB	5FB3/E5	98/01/04	147
2050/5	F2d	[Freq. threshold 2] (频率阀值 2)	11004 = 16#2AFC	5FB3/E6	98/01/05	147

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2050/7	ttd2	[Motor2 therm. level] (电机热阀值 2)	11006 = 16#2AFE	5FBF/4C	98/01/07	264
2050/7	ttd2	[Motor2 therm. level] (电机热阀值 2)	11006 = 16#2AFE	5FBF/4C	98/01/07	268
2050/8	ttd3	[Motor3 therm. level] (电机热阀值 3)	11007 = 16#2AFF	5FBF/4D	98/01/08	264
2050/8	ttd3	[Motor3 therm. level] (电机热阀值 3)	11007 = 16#2AFF	5FBF/4D	98/01/08	268
2050/A	tHA	[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	11009 = 16#2B01	5FBF/4E	98/01/0A	267
2050/A	tHA	[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	11009 = 16#2B01	5FBF/4E	98/01/0A	268
2051/2	tCC	[2/3 wire control] (2/3 线控制)	11101 = 16#2B5D	5FB3/E8	98/01/66	166
2051/3	tCt	[2 wire type] (2 线控制)	11102 = 16#2B5E	5FB3/E9	98/01/67	166
2051/6	rrS	[Reverse assign.] (反转)	11105 = 16#2B61	5FBC/FE	98/01/6A	166
2051/B	JOG	[JOG] (寸动)	11110 = 16#2B66	5FBC/FF	98/01/6F	209
2051/C	JGF	[Jog frequency] (寸动频率)	11111 = 16#2B67	5FBF/50	98/01/70	209
2051/D	JGT	[Jog delay] (寸动延迟)	11112 = 16#2B68	5FB3/EA	98/01/71	209
2052/1F	dCF	[Ramp divider] (斜坡除数)	11230 = 16#2BDE	5FB3/ED	99/01/1F	206
2052/1F	dCF	[Ramp divider] (斜坡除数)	11230 = 16#2BDE	5FB3/ED	99/01/1F	280
2052/2	Stt	[Stop type] (停车类型)	11201 = 16#2BC1	5FB3/EB	99/01/02	205
2052/3	nSt	[Freewheel stop ass.] (自由停车设置)	11202 = 16#2BC2	5FBD/02	99/01/03	205
2052/4	dCI	[DC injection assign.] (直流注入设置)	11203 = 16#2BC3	5FBD/03	99/01/04	206
2052/5	FSt	[Fast stop assign.] (快速停车设置)	11204 = 16#2BC4	5FBD/04	99/01/05	205
2052/B	IdC	[DC inject. level 1] (直流注入电流 1)	11210 = 16#2BCA	5FB3/EC	99/01/0B	206
2052/B	IdC	[DC inject. level 1] (直流注入电流 1)	11210 = 16#2BCA	5FB3/EC	99/01/0B	281
2052/C	tdC	[DC injection time 2] (直流注入时间 2)	11211 = 16#2BCB	5FBF/53	99/01/0C	207
2052/C	tdC	[DC injection time 2] (直流注入时间 2)	11211 = 16#2BCB	5FBF/53	99/01/0C	281
2052/D	IdC2	[DC inject. level 2] (直流注入电流 2)	11212 = 16#2BCC	5FBF/54	99/01/0D	207
2052/D	IdC2	[DC inject. level 2] (直流注入电流 2)	11212 = 16#2BCC	5FBF/54	99/01/0D	281
2052/E	tdI	[DC injection time 1] (直流注入时间 1)	11213 = 16#2BCD	5FBF/55	99/01/0E	206
2052/E	tdI	[DC injection time 1] (直流注入时间 1)	11213 = 16#2BCD	5FBF/55	99/01/0E	281
2054/10	SP7	[Preset speed 7] (预置速度 7)	11415 = 16#2C97	5FB3/F5	9A/01/10	212
2054/11	SP8	[Preset speed 8] (预置速度 8)	11416 = 16#2C98	5FB3/F6	9A/01/11	213
2054/12	SP9	[Preset speed 9] (预置速度 9)	11417 = 16#2C99	5FBF/5F	9A/01/12	213
2054/13	SP10	[Preset speed 10] (预置速度 10)	11418 = 16#2C9A	5FBF/60	9A/01/13	213
2054/14	SP11	[Preset speed 11] (预置速度 11)	11419 = 16#2C9B	5FBF/61	9A/01/14	213

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2054/15	SP12	[Preset speed 12] (预置速度 12)	11420 = 16#2C9C	5FBF/62	9A/01/15	213
2054/16	SP13	[Preset speed 13] (预置速度 13)	11421 = 16#2C9D	9F/01/63	9A/01/16	214
2054/17	SP14	[Preset speed 14] (预置速度 14)	11422 = 16#2C9E	5FBF/64	9A/01/17	214
2054/18	SP15	[Preset speed 15] (预置速度 15)	11423 = 16#2C9F	5FBF/65	9A/01/18	214
2054/19	SP16	[Preset speed 16] (预置速度 16)	11424 = 16#2CA0	5FBF/66	9A/01/19	214
2054/2	PS2	[2 preset speeds] (二个预置速度)	11401 = 16#2C89	5FBD/06	9A/01/02	210
2054/3	PS4	[4 preset speeds] (四个预置速度)	11402 = 16#2C8A	5FBD/07	9D/01/07	210
2054/4	PS8	[8 preset speeds] (八个预置速度)	11403 = 16#2C8B	5FBD/08	9A/01/04	211
2054/5	PS16	[16 preset speeds] (十六个预置速度)	11404 = 16#2C8C	5FBD/09	9A/01/05	211
2054/B	SP2	[Preset speed 2] (预置速度 2)	11410 = 16#2C92	5FB3/F0	9A/01/0B	211
2054/C	SP3	[Preset speed 3] (预置速度 3)	11411 = 16#2C93	5FB3/F1	9A/01/0C	212
2054/D	SP4	[Preset speed 4] (预置速度 4)	11412 = 16#2C94	5FB3/F2	9A/01/0D	212
2054/E	SP5	[Preset speed 5] (预置速度 5)	11413 = 16#2C95	5FB3/F3	9A/01/0E	212
2054/F	SP6	[Preset speed 6] (预置速度 6)	11414 = 16#2C96	5FB3/F4	9A/01/0F	212
2055/15	USI	[+ speed assignment] (加速设置)	11520 = 16#2D00	5FBD/0E	9D/01/0E	216
2055/16	dSI	[-Speed assignment] (减速分配)	11521 = 16#2D01	5FBD/0F	9A/01/7A	216
2055/2	USP	[+ speed assignment] (加速设置)	11501 = 16#2CED	5FBD/0A	9A/01/66	215
2055/3	dSP	[-Speed assignment] (减速分配)	11502 = 16#2CEE	5FBD/0B	9A/01/67	215
2055/4	Str	[Reference saved] (加减速给定保存到)	11503 =16#2CEF	5FBD/0C	9A/01/68	215
2055/6	SrP	[+/-Speed limitation] (加减速限幅)	11505 = 16#2CF1	5FB3/F7	9A/01/6A	216
2056/2	LAF	[Stop FW limit sw.] (正向停车限位)	11601 = 16#2D51	5FBD/10	9B/01/02	220
2056/3	LAr	[Stop RV limit sw.] (反向停车限位)	11602 = 16#2D52	5FBD/11	9B/01/03	220
2056/4	LAS	[Stop type] (停车类型)	11603 = 16#2D53	5FBD/12	9B/01/04	220
2057/2	tLS	[Low speed time out] (低速运行超时)	11701 = 16#2DB5	5FB3/F8	9B/01/66	146
2057/2	tLS	[Low speed time out] (低速运行超时)	11701 = 16#2DB5	5FB3/F8	9B/01/66	235
2058/16	MA2	[Multiplier ref. 2] (乘给定 2)	11821 = 16#2E2D	5FBD/17	9C/01/16	200
2058/17	MA3	[Multiplier ref. 3] (乘给定 3)	11822 = 16#2E2E	5FBD/18	9C/01/17	200
2058/2	SA2	[Summing ref. 2] (加给定 2)	11801 = 16#2E19	5FBD/13	9C/01/02	199
2058/20	MFr	Multiplying coefficient (倍增系数)	11831 = 16#2E37	5FB6/3E	9C/01/20	78
2058/3	SA3	[Summing ref. 3] (加给定 3)	11802 = 16#2E1A	5FBD/14	9C/01/03	199
2058/C	dA2	[Subtract ref. 2] (减给定 2)	11811 = 16#2E23	5FBD/15	9C/01/0C	199

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2058/D	dA3	[Subtract ref. 3] (减给定 3)	11812 = 16#2E24	5FBD/16	9C/01/0D	199
2059/15	RPI	[Internal PID ref.] (内部 PID 给定)	11920 = 16#2E90	5FBF/6E	9C/01/79	231
2059/16	rP2	[Preset ref. PID 2] (预置给定 PID 2)	11921 = 16#2E91	5FBF/6F	9C/01/7A	237
2059/17	rP3	[Preset ref. PID 3] (预置给定 PID 3)	11922 = 16#2E92	5FBF/70	9C/01/7B	237
2059/18	rP4	[Preset ref. PID 4] (预置给定 PID 4)	11923 = 16#2E93	9F/01/71	9C/01/7C	237
2059/2	PIF	[PID feedback ass.] (PID 反馈分配)	11901 = 16#2E7D	5FBD/19	9C/01/66	230
2059/29	PIC	[PID correct. reverse] (PID 误差求反)	11940 = 16#2EA4	5FB3/F9	9C/01/8D	232
2059/2A	RPG	[PID prop. gain] (PID 比例增益)	11941 = 16#2EA5	5FB3/FA	9C/01/8E	231
2059/2B	rIG	[PID integral gain] (PID 积分增益)	11942 = 16#2EA6	5FB3/FB	9C/01/8F	232
2059/2C	rdG	[PID derivative gain] (PID 微分增益)	11943 = 16#2EA7	5FB3/FC	9C/01/90	232
2059/2D	PIS	[PID integral reset] (PID 积分重置)	11944 = 16#2EA8	5FBD/1E	9C/01/91	234
2059/33	FPI	[Speed ref. assign.] (速度给定分配)	11950 = 16#2EAE	5FBD/1F	9C/01/97	234
2059/34	PSr	[Speed input %] (预测速度给定系数)	11951 = 16#2EAF	5FB3/FD	9C/01/98	234
2059/35	POL	[Min PID output] (PID 最小输出值)	11952 = 16#2EB0	5FBF/76	9C/01/99	232
2059/36	POH	[Max PID output] (PID 最大输出值)	11953 = 16#2EB1	5FBF/77	9C/01/9A	233
2059/37	PIM	[Manual reference] (手动给定)	11954 = 16#2EB2	5FBD/20	9C/01/9B	235
2059/3D	rSL	[PID wake up thresh.] (PID 苏醒阈值)	11960 = 16#2DB5	5FBD/21	9C/01/A1	235
2059/3E	PAL	[Min fbk alarm] (反馈超下限报警)	11961 = 16#2EB9	5FB3/FE	9C/01/A2	233
2059/3F	PAH	[Max fbk alarm] (反馈超上限报警)	11962 = 16#2EBA	5FB3/FF	9C/01/A3	233
2059/40	PEr	[PID error Alarm] (PID 误差报警)	11963 = 16#2EBB	5FB4/01	9C/01/A4	233
2059/47	PAU	[Auto/Manual assign.] (自动 / 手动选择)	11970 = 16#2EC2	5FBD/22	9C/01/AB	235
2059/5	PIF1	[Min PID feedback] (PID 反馈最小值)	11904 = 16#2E80	5FBF/6A	9C/01/69	230
2059/51	rPE	PID regulator discrepancy (PID 调节器偏差)	11980 = 16#2ECC	5FB9/E5	9C/01/B5	91
2059/52	rPF	PID regulator feedback reference (PID 调节器反馈给定)	11981 = 16#2ECD	5FB9/E6	9C/01/B6	91
2059/53	rPC	PID reference after ramp (斜坡后的 PID 给定)	11982 = 16#2ECE	5FB9/E7	9C/01/B7	91
2059/54	rPO	PID regulator limit output reference (PID 调节器限值输出给定)	11983 = 16#2ECF	5FB9/E8	9C/01/B8	91
2059/55	PrP	[PID ramp] (PID 斜坡)	11984 = 16#2ED0	5FBF/7B	9C/01/B9	232
2059/6	PIF2	[Max PID feedback] (PID 反馈最大值)	11905 = 16#2E81	5FBF/6B	9C/01/6A	230
2059/7	PIP1	[Min PID reference] (PID 给定最小值)	11906 = 16#2E82	5FBF/6C	9C/01/6B	231
2059/8	PIP2	[Max PID reference] (PID 给定最大值)	11907 = 16#2E83	5FBF/6D	9C/01/6C	231
2059/9	PII	[Act. internal PID ref.] (选择内部 PID 给定)	11908 = 16#2E84	5FBD/1A	9C/01/6D	231

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2059/A	Pr2	[2 preset PID ref.] (二个预置 PID 给定)	11909 = 16#2E85	5FBD/1B	9C/01/6E	236
2059/B	Pr4	[4 preset PID ref.] (四个预置 PID 给定)	11910 = 16#2E86	5FBD/1C	9C/01/6F	236
205B/2	EnA	[ENA system] (ENA 系统)	12101 = 16#2F45	5FBD/23	9D/01/66	161
205B/3	AUS	ENA average speed (ENA 平均速度)	12102 = 16#2F46	5FB9/EA	9D/01/67	88
205B/4	GPE	[ENA prop.gain] (ENA 比例增益)	12103 = 16#2F47	5FBF/7C	9D/01/68	161
205B/5	GIE	[ENA integral gain] (ENA 积分增益)	12104 = 16#2F48	5FBF/7D	9D/01/69	161
205B/6	rAP	[Reduction ratio] (ENA 变速箱减速比)	12105 = 16#2F49	5FBF/7E	9D/01/6A	161
205C/2	trC	[Yarn control] (摆频控制分配)	12201 = 16#2FA9	5FBD/24	9E/01/02	254
205C/3	trH	[Traverse high] (摆频上限频率)	12202 = 16#2FAA	5FBF/7F	9E/01/03	254
205C/4	trL	[Traverse Low] (摆频下限频率)	12203 = 16#2FAB	5FBF/80	9E/01/04	254
205C/5	qSH	[Quick step High] (上限突跳频率)	12204 = 16#2FAC	5FBF/81	9E/01/05	254
205C/6	qSL	[Quick step Low] (下限突跳频率)	12205 = 16#2FAD	5FBF/82	9E/01/06	254
205C/7	tUP	[Traverse ctrl. accel.] (摆频控制加速时间)	12206 = 16#2FAE	5FBF/83	9E/01/07	255
205C/8	tdn	[Traverse ctrl. decel] (摆频控制减速时间)	12207 = 16#2FAF	5FBF/84	9E/01/08	255
205C/9	tbO	[Reel time] (卷绕时间)	12208 = 16#2FAB	5FBF/85	9E/01/09	255
205C/A	EbOt	Current bobbin time (当前卷绕时间)	12209 = 16#2FB1	5FB9/EB	9E/01/0A	93
205C/B	rtr	[Init. traverse ctrl] (摆频控制复位)	12210 = 16#2FB2	5FBD/25	9E/01/0B	257
205C/C	dtF	[Decrease ref. speed] (摆频基频减小量)	12211 = 16#2FB3	5FBF/86	9E/01/0C	256
205C/D	SnC	[Counter wobble] (反相摆频同步)	12212 = 16#2FB4	5FBD/26	9E/01/0D	256
205C/E	EbO	[End reel] (卷绕结束)	12213 = 16#2FB5	5FBD/27	9E/01/0E	255
205C/F	tSY	[Sync. wobble] (反相摆频同步输出)	12214 = 16#2FB6	5FBD/28	9E/01/0F	256
205D/2	HSO	[High speed hoisting] (高速提升)	12301 = 16#300D	5FBD/29	9E/01/66	228
205D/3	CLO	[High speed I Limit] (高速电流限幅)	12302 = 16#300E	5FBF/87	9E/01/67	229
205D/4	COF	[Motor speed coeff.] (电机速度系数 (上升))	12303 = 16#300F	5FBF/88	9E/01/68	228
205D/5	COr	[Gen. speed coeff] (电机速度系数 (下降))	12304 = 16#3010	5FBF/89	9E/01/69	228
205D/6	OSP	[Measurement spd] (负载测算速度)	12305 = 16#3011	5FBF/8A	9E/01/6A	228
205D/7	SCL	[I Limit. frequency] (电流限幅阀值频率)	12306 = 16#3012	5FBF/8B	9E/01/6B	229
205D/8	tOS	[Load measuring tm.] (负载测算时间)	12307 = 16#3013	5FBF/8C	9E/01/6C	228
205E/2	U0	[U0]	12401 = 16#3071	5FBD/2A	9F/01/02	150
205E/4	U1	[U1]	12403 = 16#3073	5FBD/2B	9F/01/04	151
205E/5	F1	[F1]	12404 = 16#3074	5FBD/2C	9F/01/05	151

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
205E/6	U2	[U2]	12405 = 16#3075	5FBD/2D	9F/01/06	151
205E/7	F2	[F2]	12406 = 16#3076	5FBD/2E	9F/01/07	151
205E/8	U3	[U3]	12407 = 16#3077	5FBD/2F	9F/01/08	151
205E/9	F3	[F3]	12408 = 16#3078	5FBD/30	9F/01/09	152
205E/9	U4	[U4]	12409 = 16#3079	5FBD/31	9F/01/0A	152
205E/B	F4	[F4]	12410 = 16#307A	5FBD/32	9F/01/0B	152
205E/C	U5	[U5]	12411 = 16#307B	5FBD/33	9F/01/0C	152
205E/D	F5	[F5]	12412 = 16#307C	5FBD/34	9F/01/0D	152
205F/2	SAF	[Stop FW limit sw.] (正转停止限位)	12501 = 16#30D5	5FBD/35	9F/01/66	247
205F/3	SAr	[Stop RV limit sw.] (反转停止限位)	12502 = 16#30D6	5FBD/36	9F/01/67	247
205F/4	dAF	[Slowdown forward] (正转减速限位开关)	12503 = 16#30D7	5FBD/37	9F/01/68	248
205F/5	dAr	[Slowdown reverse] (反转减速限位开关)	12504 = 16#30D8	5FBD/38	9F/01/69	248
205F/6	dSF	[Deceleration type] (限位减速自适应)	12505 = 16#30D9	5FBD/39	9F/01/6A	249
205F/7	PAS	[Stop type] (停车类型)	12506 = 16#30DA	5FBD/3A	9F/01/6B	249
205F/8	CLS	[Disable limit sw.] (限位开关无效)	12507 = 16#30DB	5FBD/3B	9F/01/6C	248
2060/2	SUL	[Motor surge limit.] (电机电压波动限幅)	12601 = 16#3139	5FBD/3C	A0/01/02	162
2060/3	SOP	[Volt surge limit. opt] (瞬态过压限幅优化)	12602 = 16#313A	5FBD/3D	A0/01/03	163
2061/16	nCA1	Communication scanner, address of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的地址)	12721 = 16#31B1	5FBD/46	A0/01/7A	128
2061/17	nCA2	Communication scanner, address of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的地址)	12722 = 16#31B2	5FBD/47	A0/01/7B	128
2061/18	nCA3	Communication scanner, address of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的地址)	12723 = 16#31B3	5FBD/48	A0/01/7C	128
2061/19	nCA4	Communication scanner, address of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的地址)	12724 = 16#31B4	5FBD/49	A0/01/7D	128
2061/1A	nCA5	Communication scanner, address of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的地址)	12725 = 16#31B5	5FBD/4A	A0/01/7E	128
2061/1B	nCA6	Communication scanner, address of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的地址)	12726 = 16#31B6	5FBD/4B	A0/01/7F	129
2061/1C	nCA7	Communication scanner, address of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的地址)	12727 = 16#31B7	5FBD/4C	A0/01/80	129
2061/1D	nCA8	Communication scanner, address of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的地址)	12728 = 16#31B8	5FBD/4D	A0/01/81	129
2061/2	nMA1	Communication scanner, address of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的地址)	12701 = 16#319D	5FBD/3E	A0/01/66	129

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2061/2A	nM1	Communication scanner, value of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的值)	12741 = 16#31C5	5FB6/43	A0/01/8E	127
2061/2B	nM2	Communication scanner, value of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的值)	12742 = 16#31C6	5FB6/44	A0/01/8F	127
2061/2C	nM3	Communication scanner, value of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的值)	12743 = 16#31C7	5FB6/45	A0/01/90	127
2061/2D	nM4	Communication scanner, value of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的值)	12744 = 16#31C8	5FB6/46	A0/01/91	127
2061/2E	nM5	Communication scanner, value of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的值)	12745 = 16#31C9	5FB6/47	A0/01/92	127
2061/2F	nM6	Communication scanner, value of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的值)	12746 = 16#31CA	5FB6/48	A0/01/93	127
2061/3	nMA2	Communication scanner, address of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的地址)	12702 = 16#319E	5FBD/3F	A0/01/67	129
2061/30	nM7	Communication scanner, value of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的值)	12747 = 16#31CB	5FB6/49	A0/01/94	128
2061/31	nM8	Communication scanner, value of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的值)	12748 = 16#31CC	5FB6/4A	A0/01/95	128
2061/3E	nC1	Communication scanner, value of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的值)	12761 = 16#31D9	5FB6/4B	A0/01/A2	126
2061/3F	nC2	Communication scanner, value of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的值)	12762 = 16#31DA	5FB6/4C	A0/01/A3	126
2061/4	nMA3	Communication scanner, address of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的地址)	12703 = 16#319F	5FBD/40	A0/01/68	129
2061/40	nC3	Communication scanner, value of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的值)	12763 = 16#31DB	5FB6/4D	A0/01/A4	126
2061/41	nC4	Communication scanner, value of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的值)	12764 = 16#31DC	5FB6/4E	A0/01/A5	126
2061/42	nC5	Communication scanner, value of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的值)	12765 = 16#31DD	5FB6/4F	A0/01/A6	126
2061/43	nC6	Communication scanner, value of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的值)	12766 = 16#31DE	5FB6/50	A0/01/A7	126
2061/44	nC7	Communication scanner, value of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的值)	12767 = 16#31DF	5FB6/51	A0/01/A8	126
2061/45	nC8	Communication scanner, value of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的值)	12768 = 16#31E0	5FB6/52	A0/01/A9	127
2061/5	nMA4	Communication scanner, address of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的地址)	12704 = 16#31A0	5FBD/41	A0/01/69	129
2061/6	nMA5	Communication scanner, address of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的地址)	12705 = 16#31A1	5FBD/42	A0/01/6A	130
2061/7	nMA6	Communication scanner, address of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的地址)	12706 = 16#31A2	5FBD/43	A0/01/6B	130

参数 CANopen 地址索引

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2061/8	nMA7	Communication scanner, address of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的地址)	12707 = 16#31A3	5FBD/44	A0/01/6C	130
2061/9	nMA8	Communication scanner, address of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的地址)	12708 = 16#31A4	5FBD/45	A0/01/6D	130
2063/01	CFPS	Active parameter set (有效参数组)	12900 = 16#3264	5FB9/EC	A1/01/65	70
2063/01	CFPS	Active parameter set (有效参数组)	12900 = 16#3264	5FB9/EC	A1/01/65	86
2063/02	VAL	Load parameter set command (加载参数组命令)	12901 = 16#3265	5FB9/ED	A1/01/66	73
2063/3	CHA1	[2 Parameter sets] (2 个参数组)	12902 = 16#3266	5FBD/54	A1/01/67	250
2063/4	CHA2	[3 Parameter sets] (3 个参数组)	12903 = 16#3267	5FBD/55	A1/01/68	250
2065/2	dbS	[Time to motor run] (电机运行延时)	13101 = 16#332D	5FB4/02	A2/01/66	245
2065/3	dAS	[Time to open cont.] (接触器分断延时)	13102 = 16#332E	5FB4/03	A2/01/67	246
2065/4	rCA	[Output contact. fdbk] (输出接触器反馈)	13103 = 16#332F	5FBD/56	A2/01/68	245
2065/5	OCC	[Out. contactor ass.] (输出接触器分配)	13104 = 16#3330	5FBD/57	A2/01/69	245
2066/2	PtC1	[PTC1 probe] (PTC1 传感器)	13201 = 16#3391	5FBF/CB	A3/01/02	260
2066/3	PtC2	[PTC2 probe] (PTC2 传感器)	13202 = 16#3392	5FBF/CC	A3/01/03	260
2066/4	PtCL	[LI6 = PTC probe] (LI6 = PTC 传感器)	13203 = 16#3396	5FBF/CD	A3/01/04	260
2067/2	PGA	[Reference type] (给定类型)	13301 = 16#33F5	5FBD/58	A3/01/66	177
2067/3	PIL	[RP min value] (RP 最小值)	13302 = 16#33F6	5FBD/59	A3/01/67	176
2067/4	PFr	[RP max value] (RP 最大值)	13303 = 16#33F7	5FBD/5A	A3/01/68	176
2067/5	PFI	[RP filter] (RP 滤波器)	13304 = 16#33F8	5FBD/5B	A3/01/69	176
2067/B	EIL	[Freq. min value] (频率最小值)	13310 = 16#33FE	5FBD/5C	A3/01/6F	178
2067/C	EFr	[Freq. max value] (频率最大值)	13311 = 16#33FF	5FBD/5D	A3/01/70	178
2067/D	EFI	[Freq. signal filter] (频率信号滤波器)	13312 = 16#3400	5FBD/5E	A3/01/71	178
2068/2	PHr	[Output Ph rotation] (改变输出相序)	13401 = 16#3459	5FBD/5F	A4/01/02	150
2069/1E	bMP	[HMI cmd.] (HMI 命令)	13529 = 16#34D9	5FBD/6C	A4/01/82	197
2069/2	FN1	[F1 key assignment] (F1 键定义)	13501 = 16#34BD	5FBD/60	A4/01/66	196
2069/3	FN2	[F2 key assignment] (F2 键定义)	13502 = 16#34BE	5FBD/61	A4/01/67	196
2069/4	FN3	[F3 key assignment] (F3 键定义)	13503 = 16#34BF	5FBD/62	A4/01/68	196
2069/5	FN4	[F4 key assignment] (F4 键定义)	13504 = 16#34C0	5FBD/63	A4/01/69	197
206A/2	LES	[Drive lock] (变频器锁定)	13601 = 16#3521	5FBD/6D	A5/01/02	244
206A/3	LLC	[Line contactor ass.] (输入接触器设置)	13602 = 16#3522	5FBD/6E	A5/01/03	244
206A/4	LCt	[Mains V. time out] (输入电压超时检测)	13603 = 16#3523	5FBD/6F	A5/01/04	244

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
206C/2	UrES	[Evacuation Input V.] (电网电压)	13801 =16#35E9	5FBD/70	A6/01/02	270
206C/20	rFt	[Evacuation assign.] (撤离功能分配)	13831 = 16#3607	5FBD/76	A6/01/20	258
206C/21	rSU	[Evacuation Input V.] (撤离电压)	13832 = 16#3608	5FBD/77	A6/01/21	258
206C/22	rSP	[Evacuation freq.] (撤离频率)	13833 = 16#3609	5FB4/04	A6/01/22	258
206C/2A	dCO	[Precharge cont. ass.] (预充电控制定义)	13841 = 16#3611	5FBD/78	A6/01/2A	259
206C/3	USL	[Undervoltage level] (欠压故障电压)	13802 =16#35EA	5FBD/71	A6/01/03	270
206C/4	USb	[UnderV. fault mgt] (欠压管理)	13803 =16#35EB	5FBD/72	A6/01/04	270
206C/5	USt	[Undervolt. time out] (欠压故障延时)	13804 =16#35EC	5FBD/73	A6/01/05	270
206C/C	UPL	[Prevention level] (欠压保护电压)	13811 =16#35F3	5FBD/74	A6/01/0C	271
206C/D	tbS	[DC bus maintain tm] (母线电压维持时间)	13812 =16#35F4	5FBF/CE	A6/01/0D	271
206C/E	tSM	[UnderV. restart tm] (欠压重起动延时)	13813 =16#35F5	5FBF/CF	A6/01/0E	271
206C/F	StM	[Max stop time] (最大停车时间)	13814 =16#35EC	5FBF/D0	A6/01/0F	271
206D/2	FLI	[Fluxing assignment] (预磁分配)	13901 = 16#364D	5FBD/79	A6/01/66	219
206D/3	FLU	[Motor fluxing] (电机预磁设置)	13902 = 16#364E	5FB4/05	A6/01/67	146
206D/3	FLU	[Motor fluxing] (电机预磁设置)	13902 = 16#364E	5FB4/05	A6/01/67	219
206E/2	PPI	[Pairing password] (配对密码)	14001 = 16#36B1	5FBD/7A	A7/01/02	279
206F/2	Ubr	[Braking level] (制动单元释能阀值)	14101 = 16#3715	5FBF/D4	A7/01/66	164
206F/3	bbA	[Braking balance] (制动平衡)	14102 = 16#3716	5FBD/7B	A7/01/67	164
206F/C	brO	[DB res. protection] (制动电阻器保护)	14111 =16#371F	5FBD/7C	A7/01/70	278
206F/D	brP	[DB Resistor Power] (制动电阻功率)	14112 =16#3720	5FBD/7D	A7/01/71	278
206F/E	brU	[DB Resistor value] (制动电阻阻值)	14113 =16#3721	5FBD/7E	A7/01/72	278
206F/F	tHb	DBR thermal state (DBR 热状态)	14114 = 16#3722	5FBD/7F	A7/01/73	92
2070/2	UC2	[Vector Control 2pt] (矢量控制 2 点功能)	14201 = 16#3779	5FBD/80	A8/01/02	153
2070/3	UCP	[V. constant power] (恒功率最大电压)	14202 = 16#377A	5FBD/81	A8/01/03	153
2070/4	FCP	[Freq. Const Power] (恒功率最大频率)	14203 = 16#377B	5FBD/82	A8/01/04	153
2071/2	LbA	[Load sharing] (负载平衡)	14301 = 16#37DD	5FBD/83	A8/01/66	164
2071/3	LbC	[Load correction] (负载修正)	14302 = 16#37DE	5FBF/D5	A8/01/67	164
2071/4	LbC1	[Correction min spd] (负载修正－频率下限)	14303 = 16#37DF	5FBF/D6	A8/01/68	165
2071/5	LbC2	[Correction max spd] (负载修正－频率上限)	14304 = 16#37E0	5FBF/D7	A8/01/69	165
2071/6	LbC3	[Torque offset] (转矩偏置)	14305 = 16#37E1	5FBF/D8	A8/01/6A	165
2071/7	LbF	[Sharing filter] (负载分配滤波器)	14306 = 16#37E2	5FBF/D9	A8/01/6B	165

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
2262/3	PSt	[Stop Key priority] (STOP 键优先)	64002 = 16#FA02	5FBD/88	94/01/06	193
2264/22	Fdrd	Ethernet fault code (以太网故障代码)	64233 = 16#FAE9	-	-	103
2265/1	dCC0	Command channel active on last fault (最近一次故障时有效的命令通道)	64300 = 16#FB2C	5FBA/08	9A/01/08	106
2265/10	drC5	Active reference channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的给定通道)	64315 = 16#FB3B	5FBA/16	9A/01/16	117
2265/11	drC6	Active reference channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的给定通道)	64316 = 16#FB3C	5FBA/17	9A/01/17	119
2265/12	drC7	Active reference channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的给定通道)	64317 = 16#FB3D	5FBA/18	9A/01/18	121
2265/13	drC8	Active reference channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的给定通道)	64318 = 16#FB3E	5FBA/19	9A/01/19	123
2265/2	dCC1	Active command channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的命令通道)	64301 = 16#FB2D	5FBA/09	9A/01/09	109
2265/3	dCC2	Active command channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的命令通道)	64302 = 16#FB2E	5FBA/0A	9A/01/0A	111
2265/4	dCC3	Active command channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的命令通道)	64303 = 16#FB2F	5FBA/0B	9A/01/0B	113
2265/5	dCC4	Active command channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的命令通道)	64304 = 16#FB30	5FBA/0C	9A/01/0C	115
2265/6	dCC5	Active command channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的命令通道)	64305 = 16#FB31	5FBA/0D	9A/01/0D	117
2265/7	dCC6	Active command channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的命令通道)	64306 = 16#FB32	5FBA/0E	9A/01/0E	119
2265/8	dCC7	Active command channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的命令通道)	64307 = 16#FB33	5FBA/0F	9A/01/0F	121
2265/9	dCC8	Active command channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的命令通道)	64308 = 16#FB34	5FBA/10	9A/01/10	123
2265/B	drC0	Reference channel active on last fault (最近一次故障时有效的给定通道)	64310 = 16#FB36	5FBA/11	9A/01/11	106
2265/C	drC1	Active reference channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的给定通道)	64311 = 16#FB37	5FBA/12	9A/01/12	109
2265/D	drC2	Active reference channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的给定通道)	64312 = 16#FB38	5FBA/13	9A/01/13	111
2265/E	drC3	Active reference channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的给定通道)	64313 = 16#FB39	5FBA/14	9A/01/14	113
2265/F	drC4	Active reference channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的给定通道)	64314 = 16#FB3A	5FBA/15	9A/01/15	115
603F	Errd	DSP402 fault code (DSP402 故障代码)	8606 = 16#219E	5FB9/D7	8C/01/07	99
6048/1	SPAL	Acceleration speed delta (加速速度变化量)	8611 = 16#21A3	6048/1	8C/01/0C	140
6048/2	SPAt	Acceleration time delta (加速时间变化量)	8613 = 16#21A5	6048/2	8C/01/0E	140
6049/1	SPdL	Deceleration speed delta (减速速度变化量)	8614 = 16#21A6	6049/1	8C/01/0F	140
6049/2	SPdt	Deceleration time delta (减速时间变化量)	8616 = 16#21A8	6049/2	8C/01/11	141
604B/1	SPFn	Speed setpoint factor numerator (速度 Setpoint 因数分子)	8642 = 16#21C2	604B/1	8C/01/2B	141

CANopen 索引号	代码	名称	逻辑地址	INTERBUS 索引号	DeviceNet 路径	页码
604B/2	SPFd	Speed setpoint factor denominator (速度 Setpoint 因数分母)	8643 = 16#21C3	604B/2	8C/01/2C	142

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
6041	ETA	Status word (状态字)	8603 = 16#219B	6041	71/01/02	79
6040	CMd	Control word (控制字)	8601 = 16#2199	6040	B7/01/01	74
6042	LFRD	Speed reference (速度给定)	8602 = 16#219A	6042	2A/01/08	77
6044	rFrd	Output speed (输出速度)	8604 = 16#219C	6044	2A/01/07	87
6071	LTR	Torque reference (力矩给定)	8505 = 16#2139	6071	8B/01/6A	77
6077	Otr	Output torque (输出力矩)	3205 = 16#0C85	6077	71/01/06	87
5FB0/02	nCV	Drive nominal rating (变频器额定值)	3011 = 16#0BC3	2000/C	70/01/0C	124
5FB0/03	UCAL	Drive line voltage (变频器线电压)	3012 = 16#0BC4	2000/D	70/01/0D	124
5FB0/07	InV	Rated drive current (变频器额定电流)	3017 = 16#0BC9	2000/12	70/01/12	124
5FB0/0D	UdP	Drive software version (变频器软件版本)	3302 = 16#0CE6	2003/3	71/01/67	124
5FB0/25	PAn0	Device name: characters 1 and 2 (设备名：字符 1 和 2)	3340 = 16#0D0C	2003/29	71/01/8D	124
5FB0/26	PAn1	Device name: characters 3 and 4 (设备名：字符 3 和 4)	3341 = 16#0D0D	2003/2A	71/01/8E	124
5FB0/27	PAn2	Device name: characters 5 and 6 (设备名：字符 5 和 6)	3342 = 16#0D0E	2003/2B	71/01/8F	125
5FB0/28	PAn3	Device name: characters 7 and 8 (设备名：字符 7 和 8)	3343 = 16#0D0F	2003/2C	71/01/90	125
5FB0/29	PAn4	Device name: characters 9 and 10 (设备名：字符 9 和 10)	3344 = 16#0D10	2003/2D	71/01/91	125
5FB0/2A	PAn5	Device name: characters 11 and 12 (设备名：字符 11 和 12)	3345 = 16#0D11	2003/2E	71/01/92	125
5FB0/2B	PAn6	Device name: characters 13 and 14 (设备名：字符 13 和 14)	3346 = 16#0D12	2003/2F	71/01/93	125
5FB0/2C	PAn7	Device name: characters 15 and 16 (设备名：字符 15 和 16)	3346 = 16#0D12	2003/30	71/01/94	125
5FB0/96	CnF	Network card fault code (网卡故障代码)	7132 = 16#1BDC	2029/21	84/01/85	102
5FB0/97	APF	"Controller Inside" card fault code (“内置控制器”卡故障代码)	7133 = 16#1BDD	2029/22	84/01/86	102
5FB0/98	ILF1	Option card 1 fault code (选装卡 1 故障代码)	7134 = 16#1BDE	2029/23	84/01/87	103
5FB0/99	ILF2	Option card 2 fault code (选装卡 2 故障代码)	7135 = 16#1BDF	2029/24	84/01/88	103
5FB3/74	tFr	[Max frequency] (最大频率)	3103 = 16#C1F	2001/4	70/01/68	149
5FB3/75	HSP	[High speed] (高速频率)	3104 = 16#C20	2001/5	70/01/69	145
5FB3/76	LSP	[Low speed] (低速频率)	3105 = 16#C21	2001/6	70/01/6A	145
5FB3/77	bSP	[Reference template] (给定模板)	3106 = 16#C22	2001/7	70/01/6B	168
5FB3/78	nrd	[Noise reduction] (电机噪声抑制)	3107 = 16#C23	2001/8	70/01/6C	162
5FB3/79	rIn	[RV Inhibition] (RV 禁止)	3108 = 16#C24	2001/9	70/01/6D	193
5FB3/7A	FLr	[Catch on the fly] (飞车起动)	3110 = 16#C26	2001/B	70/01/6F	263
5FB3/7B	r1	[R1 Assignment] (R1 定义)	5001 = 16#1389	2014/2	7A/01/02	179

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB3/7C	r2	[R2 Assignment] (R2 定义)	5002 = 16#138A	2014/3	7A/01/03	181
5FB3/7D	LO1	[LO1 assignment] (LO1 定义)	5009 = 16#1391	2014/A	7A/01/0A	184
5FB3/7E	PGI	Encoder pulse counter (编码器脉冲计数器)	5604 = 16#15E4	201A/5	7D/01/05	98
5FB3/7E	PGI	[Number of pulses] (脉冲数)	5604 = 16#15E4	201A/5	7D/01/05	159
5FB3/7E	PGI	[Number of pulses] (脉冲数)	5604 = 16#15E4	201A/5	7D/01/05	177
5FB3/7F	EnC	[Encoder check] (编辑器检查)	5605 = 16#15E5	201A/6	7D/01/06	160
5FB3/7F	EnC	[Encoder check] (编辑器检查)	5605 = 16#15E5	201A/6	7D/01/06	177
5FB3/81	O01	"Controller Inside" HMI exchange word 1 (“内置控制器” 人机交互交换字 1)	6401 = 16#1901	2022/2	81/01/02	132
5FB3/82	O02	"Controller Inside" HMI exchange word 2 (“内置控制器” 人机交互交换字 2)	6402 = 16#1902	2022/3	81/01/03	132
5FB3/83	O03	"Controller Inside" HMI exchange word 3 (“内置控制器” 人机交互交换字 3)	6403 = 16#1903	2022/4	81/01/04	132
5FB3/84	O04	"Controller Inside" HMI exchange word 4 (“内置控制器” 人机交互交换字 4)	6404 = 16#1904	2022/5	81/01/05	132
5FB3/85	O05	"Controller Inside" HMI exchange word 5 (“内置控制器” 人机交互交换字 5)	6405 = 16#1905	2022/6	81/01/06	133
5FB3/86	O06	"Controller Inside" HMI exchange word 6 (“内置控制器” 人机交互交换字 6)	6406 = 16#1906	2022/7	81/01/07	133
5FB3/87	O07	"Controller Inside" HMI exchange word 7 (“内置控制器” 人机交互交换字 7)	6407 = 16#1907	2022/8	81/01/08	133
5FB3/88	O08	"Controller Inside" HMI exchange word 8 (“内置控制器” 人机交互交换字 8)	6408 = 16#1908	2022/9	81/01/09	133
5FB3/89	O09	"Controller Inside" HMI exchange word 9 (“内置控制器” 人机交互交换字 9)	6409 = 16#1909	2022/A	81/01/0A	133
5FB3/8A	O10	"Controller Inside" HMI exchange word 10 (“内置控制器” 人机交互交换字 10)	6410 = 16#190A	2022/B	81/01/0B	133
5FB3/8B	O11	"Controller Inside" HMI exchange word 11 (“内置控制器” 人机交互交换字 11)	6411 = 16#190B	2022/C	81/01/0C	133
5FB3/8C	O12	"Controller Inside" HMI exchange word 12 (“内置控制器” 人机交互交换字 12)	6412 = 16#190C	2022/D	81/01/0D	134
5FB3/8D	O13	"Controller Inside" HMI exchange word 13 (“内置控制器” 人机交互交换字 13)	6413 = 16#190D	2022/E	81/01/0E	134
5FB3/8E	O14	"Controller Inside" HMI exchange word 14 (“内置控制器” 人机交互交换字 14)	6414 = 16#190E	2022/F	81/01/0F	134
5FB3/8F	O15	"Controller Inside" HMI exchange word 15 (“内置控制器” 人机交互交换字 15)	6415 = 16#190F	2022/10	81/01/10	134
5FB3/90	O16	"Controller Inside" HMI exchange word 16 (“内置控制器” 人机交互交换字 16)	6416 = 16#1910	2022/11	81/01/11	134

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB3/91	O17	"Controller Inside" HMI exchange word 17 (“内置控制器” 人机交互交换字 17)	6417 = 16#1911	2022/12	81/01/12	134
5FB3/92	O18	"Controller Inside" HMI exchange word 18 (“内置控制器” 人机交互交换字 18)	6418 = 16#1912	2022/13	81/01/13	134
5FB3/93	O19	"Controller Inside" HMI exchange word 19 (“内置控制器” 人机交互交换字 19)	6419 = 16#1913	2022/14	81/01/14	135
5FB3/94	O20	"Controller Inside" HMI exchange word 20 (“内置控制器” 人机交互交换字 20)	6420 = 16#1914	2022/15	81/01/15	135
5FB3/95	O21	"Controller Inside" HMI exchange word 21 (“内置控制器” 人机交互交换字 21)	6421 = 16#1915	2022/16	81/01/16	135
5FB3/96	O22	"Controller Inside" HMI exchange word 22 (“内置控制器” 人机交互交换字 22)	6422 = 16#1916	2022/17	81/01/17	135
5FB3/97	O23	"Controller Inside" HMI exchange word 23 (“内置控制器” 人机交互交换字 23)	6423 = 16#1917	2022/18	81/01/18	135
5FB3/98	O24	"Controller Inside" HMI exchange word 24 (“内置控制器” 人机交互交换字 24)	6424 = 16#1918	2022/19	81/01/19	135
5FB3/99	O25	"Controller Inside" HMI exchange word 25 (“内置控制器” 人机交互交换字 25)	6425 = 16#1919	2022/1A	81/01/1A	135
5FB3/9A	O26	"Controller Inside" HMI exchange word 26 (“内置控制器” 人机交互交换字 26)	6426 = 16#191A	2022/1B	81/01/1B	136
5FB3/9B	O27	"Controller Inside" HMI exchange word 27 (“内置控制器” 人机交互交换字 27)	6427 = 16#191B	2022/1C	81/01/1C	136
5FB3/9C	O28	"Controller Inside" HMI exchange word 28 (“内置控制器” 人机交互交换字 28)	6428 = 16#191C	2022/1D	81/01/1D	136
5FB3/9D	O29	"Controller Inside" HMI exchange word 29 (“内置控制器” 人机交互交换字 29)	6429 = 16#191D	2022/1E	81/01/1E	136
5FB3/9E	O30	"Controller Inside" HMI exchange word 30 (“内置控制器” 人机交互交换字 30)	6430 = 16#191E	2022/1F	81/01/1F	136
5FB3/9F	O31	"Controller Inside" HMI exchange word 31 (“内置控制器” 人机交互交换字 31)	6431 = 16#191F	2022/20	81/01/20	136
5FB3/A0	O32	"Controller Inside" HMI exchange word 32 (“内置控制器” 人机交互交换字 32)	6432 = 16#1920	2022/21	81/01/21	136
5FB3/A1	O33	"Controller Inside" HMI exchange word 33 (“内置控制器” 人机交互交换字 33)	6433 = 16#1921	2022/22	81/01/22	137
5FB3/A2	O34	"Controller Inside" HMI exchange word 34 (“内置控制器” 人机交互交换字 34)	6434 = 16#1922	2022/23	81/01/23	137
5FB3/A3	O35	"Controller Inside" HMI exchange word 35 (“内置控制器” 人机交互交换字 35)	6435 = 16#1923	2022/24	81/01/24	137
5FB3/A4	O36	"Controller Inside" HMI exchange word 36 (“内置控制器” 人机交互交换字 36)	6436 = 16#1924	2022/25	81/01/25	137
5FB3/A5	O37	"Controller Inside" HMI exchange word 37 (“内置控制器” 人机交互交换字 37)	6437 = 16#1925	2022/26	81/01/26	137

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB3/A6	O38	"Controller Inside" HMI exchange word 38 ("内置控制器" 人机交互交换字 38)	6438 = 16#1926	2022/27	81/01/27	137
5FB3/A7	O39	"Controller Inside" HMI exchange word 39 ("内置控制器" 人机交互交换字 39)	6439 = 16#1927	2022/28	81/01/28	137
5FB3/A8	O40	"Controller Inside" HMI exchange word 40 ("内置控制器" 人机交互交换字 40)	6440 = 16#1928	2022/29	81/01/29	138
5FB3/A9	O41	"Controller Inside" HMI exchange word 41 ("内置控制器" 人机交互交换字 41)	6441 = 16#1929	2022/2A	81/01/2A	138
5FB3/AA	O42	"Controller Inside" HMI exchange word 42 ("内置控制器" 人机交互交换字 42)	6442 = 16#192A	2022/2B	81/01/2B	138
5FB3/AB	O43	"Controller Inside" HMI exchange word 43 ("内置控制器" 人机交互交换字 43)	6443 = 16#192B	2022/2C	81/01/2C	138
5FB3/AC	O44	"Controller Inside" HMI exchange word 44 ("内置控制器" 人机交互交换字 44)	6444 = 16#192C	2022/2D	81/01/2D	138
5FB3/AD	O45	"Controller Inside" HMI exchange word 45 ("内置控制器" 人机交互交换字 45)	6445 = 16#192D	2022/2E	81/01/2E	138
5FB3/AE	O46	"Controller Inside" HMI exchange word 46 ("内置控制器" 人机交互交换字 46)	6446 = 16#192E	2022/2F	81/01/2F	138
5FB3/AF	O47	"Controller Inside" HMI exchange word 47 ("内置控制器" 人机交互交换字 47)	6447 = 16#192F	2022/30	81/01/30	139
5FB3/B0	O48	"Controller Inside" HMI exchange word 48 ("内置控制器" 人机交互交换字 48)	6448 = 16#1930	2022/31	81/01/31	139
5FB3/B1	O49	"Controller Inside" HMI exchange word 49 ("内置控制器" 人机交互交换字 49)	6449 = 16#1931	2022/32	81/01/32	139
5FB3/BE	IPL	[Input phase loss] (输入缺相)	7002 = 16#1B5A	2028/3	84/01/03	266
5FB3/BF	LFL2	[AI2 4-20mA loss] (AI2 4-20mA 缺失)	7003 =16#1B5B	2028/4	84/01/04	273
5FB3/C0	StP	[UnderV. prevention] (欠压保护设置)	7004 =16#1B5C	2028/5	84/01/05	271
5FB3/C1	Sdd	[Load slip detection] (负载不跟随监测)	7005 =16#1B5D	2028/6	84/01/06	276
5FB3/C2	EPL	[External fault mgt] (外部故障管理)	7006 = 16#1B5E	2028/7	84/01/07	269
5FB3/C3	LFL3	[AI3 4-20mA loss] (AI3 4-20mA 缺失)	7013 =16#1B65	2028/E	84/01/0E	273
5FB3/C4	LFL4	[AI4 4-20mA loss] (AI4 4-20mA 缺失)	7014 =16#1B66	2028/F	84/01/0F	273
5FB3/C5	LFF	[Fallback speed] (回落速度)	7080 =16#1BA8	2028/51	84/01/51	279
5FB3/C8	LFt	Altivar fault code (Altivar 故障代码)	7121 = 16#1BD1	2029/16	84/01/7A	100
5FB3/C9	Atr	[Automatic restart] (自动重启动)	7122 = 16#1BD2	2029/17	84/01/7B	262
5FB3/CA	brA	[Dec ramp adapt.] (减速斜坡自适应)	9003 = 16#232B	203C/4	8E/01/04	204
5FB3/CB	rPt	[Ramp type] (斜坡类型)	9004 = 16#232C	203C/5	8E/01/05	201
5FB3/CC	tA1	[Begin Acc round] (加速始端圆滑系数)	9005 = 16#232D	203C/6	8E/01/06	202

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB3/CD	tA2	[End Acc round] (加速末端圆滑系数)	9006 = 16#232E	203C/7	8E/01/07	202
5FB3/CE	tA3	[Begin Dec round] (减速始端圆滑系数)	9007 = 16#232F	203C/8	8E/01/08	202
5FB3/CF	tA4	[End Dec round] (减速末端圆滑系数)	9008 = 16#2330	203C/9	8E/01/09	202
5FB3/D0	Frt	[Ramp 2 threshold] (斜坡 2 切换阀值)	9011 = 16#2333	203C/C	8E/01/0C	202
5FB3/D1	SPG	[Speed prop. gain] (速度环比例增益)	9103 = 16#238F	203D/4	8E/01/68	145
5FB3/D2	CLI	[Current Limitation] (电流限幅)	9201 = 16#23F1	203E/2	8F/01/02	146
5FB3/D2	CLI	[Current Limitation] (电流限幅)	9201 = 16#23F1	203E/2	8F/01/02	162
5FB3/D2	CLI	[Current Limitation] (电流限幅)	9201 = 16#23F1	203E/2	93/01/D2	243
5FB3/D3	UnS	[Rated motor volt.] (电机额定电压)	9601 = 16#2581	2042/2	77/01/10	148
5FB3/D4	FrS	[Rated motor freq.] (电机额定频率)	9602 = 16#2582	2042/3	91/01/03	149
5FB3/D5	nCr	[Rated mot. current] (电机额定电流)	9603 = 16#2583	2042/4	91/01/04	148
5FB3/D6	nSP	[Nom motor speed] (电机额定速度)	9604 = 16#2584	2042/5	91/01/05	149
5FB3/D7	tUn	[Auto-tuning] (自整定)	9608 = 16#2588	2042/9	91/01/09	149
5FB3/D8	OPL	[Output Phase Loss] (输出缺相)	9611 = 16#258B	2042/C	91/01/0C	266
5FB3/D9	tHt	[Motor protect. type] (热保护类型)	9612 = 16#258C	2042/D	91/01/0D	264
5FB3/DA	PPn	[Pr] (极对数 (p))	9618 = 16#2592	2042/13	91/01/13	158
5FB3/DB	ItH	[Mot. therm. current] (电机热保护电流)	9622 = 16#2596	2042/17	2A/01/0A	145
5FB3/DC	SLP	[Slip compensation] (滑差补偿)	9625 = 16#2599	2042/1A	91/01/1A	156
5FB3/DD	brt	[Brake Release time] (刹车释放动作时间)	10004 = 16#2714	2046/5	93/01/05	222
5FB3/DE	bEt	[Brake engage time] (刹车闭合动作时间)	10005 = 16#2715	2046/6	93/01/06	223
5FB3/DF	Ibr	[Brake release I FW] (刹车释放电流 (正向))	10006 = 16#2716	2046/7	93/01/07	222
5FB3/E0	bIP	[Brake impulse] (刹车脉冲)	10007 = 16#2717	2046/8	93/01/08	221
5FB3/E1	bIr	[Brake release freq] (刹车释放频率)	10012 = 16#271C	2046/D	93/01/0D	222
5FB3/E2	AdC	[Auto DC injection] (自动直流注入)	10401 = 16#28A1	204A/2	95/01/02	208
5FB3/E3	Ctd	[Current threshold] (电机电流阀值)	11001 = 16#2AF9	2050/2	98/01/02	146
5FB3/E4	ttd	[Motor therm. level] (电机热阀值)	11002 = 16#2AFA	2050/3	98/01/03	264
5FB3/E4	ttd	[Motor therm. level] (电机热阀值)	11002 = 16#2AFA	2050 / 3	98/01/03	268
5FB3/E5	Ftd	[Freq. threshold] (电机频率阀值)	11003 = 16#2AFB	2050/4	98/01/04	147
5FB3/E6	F2d	[Freq. threshold 2] (频率阀值 2)	11004 = 16#2AFC	2050/5	98/01/05	147
5FB3/E7	SAt	[Thermal alarm stop] (热保护停车推迟)	11021 = 16#2B0D	2050/16	98/01/16	268
5FB3/E8	tCC	[2/3 wire control] (2/3 线控制)	11101 = 16#2B5D	2051/2	98/01/66	166

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB3/E9	tCt	[2 wire type] (2 线控制)	11102 = 16#2B5E	2051/3	98/01/67	166
5FB3/EA	JGT	[Jog delay] (寸动延迟)	11112 = 16#2B68	2051/D	98/01/71	209
5FB3/EB	Stt	[Stop type] (停车类型)	11201 = 16#2BC1	2052/2	99/01/02	205
5FB3/EC	IdC	[DC inject. level 1] (直流注入电流 1)	11210 = 16#2BCA	2052/B	99/01/0B	206
5FB3/EC	IdC	[DC inject. level 1] (直流注入电流 1)	11210 = 16#2BCA	2052/B	99/01/0B	281
5FB3/ED	dCF	[Ramp divider] (斜坡除数)	11230 = 16#2BDE	2052/1F	99/01/1F	206
5FB3/ED	dCF	[Ramp divider] (斜坡除数)	11230 = 16#2BDE	2052/1F	99/01/1F	280
5FB3/F0	SP2	[Preset speed 2] (预置速度 2)	11410 = 16#2C92	2054/B	9A/01/0B	211
5FB3/F1	SP3	[Preset speed 3] (预置速度 3)	11411 = 16#2C93	2054/C	9A/01/0C	212
5FB3/F2	SP4	[Preset speed 4] (预置速度 4)	11412 = 16#2C94	2054/D	9A/01/0D	212
5FB3/F3	SP5	[Preset speed 5] (预置速度 5)	11413 = 16#2C95	2054/E	9A/01/0E	212
5FB3/F4	SP6	[Preset speed 6] (预置速度 6)	11414 = 16#2C96	2054/F	9A/01/0F	212
5FB3/F5	SP7	[Preset speed 7] (预置速度 7)	11415 = 16#2C97	2054/10	9A/01/10	212
5FB3/F6	SP8	[Preset speed 8] (预置速度 8)	11416 = 16#2C98	2054/11	9A/01/11	213
5FB3/F7	SrP	[+/-Speed limitation] (加减速限幅)	11505 = 16#2CF1	2055/6	9A/01/6A	216
5FB3/F8	tLS	[Low speed time out] (低速运行超时)	11701 = 16#2DB5	2057/2	9B/01/66	146
5FB3/F8	tLS	[Low speed time out] (低速运行超时)	11701 = 16#2DB5	2057/2	9B/01/66	235
5FB3/F9	PIC	[PID correct. reverse] (PID 误差求反)	11940 = 16#2EA4	2059/29	9C/01/8D	232
5FB3/FA	RPG	[PID prop. gain] (PID 比例增益)	11941 = 16#2EA5	2059/2A	9C/01/8E	231
5FB3/FB	rIG	[PID integral gain] (PID 积分增益)	11942 = 16#2EA6	2059/2B	9C/01/8F	232
5FB3/FC	rdG	[PID derivative gain] (PID 微分增益)	11943 = 16#2EA7	2059/2C	9C/01/90	232
5FB3/FD	PSr	[Speed input %] (预测速度给定系数)	11951 = 16#2EAF	2059/34	9C/01/98	234
5FB3/FE	PAL	[Min fbk alarm] (反馈超下限报警)	11961 = 16#2EB9	2059/3E	9C/01/A2	233
5FB3/FF	PAH	[Max fbk alarm] (反馈超上限报警)	11962 = 16#2EBA	2059/3F	9C/01/A3	233
5FB4/01	PEr	[PID error Alarm] (PID 误差报警)	11963 = 16#2EBB	2059/40	9C/01/A4	233
5FB4/02	dbS	[Time to motor run] (电机运行延时)	13101 = 16#332D	2065/2	A2/01/66	245
5FB4/03	dAS	[Time to open cont.] (接触器分断延时)	13102 = 16#332E	2065/3	A2/01/67	246
5FB4/04	rSP	[Evacuation freq.] (撤离频率)	13833 = 16#3609	206C/22	A6/01/22	258
5FB4/05	FLU	[Motor fluxing] (电机预磁设置)	13902 = 16#364E	206D/3	A6/01/67	146
5FB4/05	FLU	[Motor fluxing] (电机预磁设置)	13902 = 16#364E	206D/3	A6/01/67	219
5FB6/1A	CIC	Incorrect configuration (不正确配置)	7130 = 16#1BDA	2029/1F	84/01/83	102

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB6/1C	LFR	Frequency reference (频率给定)	8502 = 16#2136	2037/3	8B/01/67	77
5FB6/1D	PISP	PID regulator reference (PID 调节器给定)	8503 = 16#2137	2037/4	8B/01/68	78
5FB6/1E	CMI	Extended control word (扩展控制字)	8504 = 16#2138	2037/5	8B/01/69	76
5FB6/3D	LtCr	Torque reference (Nm) (力矩给定， Nm)	9261 = 16#242D	203E/3E	2A/01/0C	77
5FB6/3E	MFr	Multiplying coefficient (倍增系数)	11831 = 16#2E37	2058/20	9C/01/20	78
5FB6/43	nM1	Communication scanner, value of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的值)	12741 = 16#31C5	2061/2A	A0/01/8E	127
5FB6/44	nM2	Communication scanner, value of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的值)	12742 = 16#31C6	2061/2B	A0/01/8F	127
5FB6/45	nM3	Communication scanner, value of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的值)	12743 = 16#31C7	2061/2C	A0/01/90	127
5FB6/46	nM4	Communication scanner, value of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的值)	12744 = 16#31C8	2061/2D	A0/01/91	127
5FB6/47	nM5	Communication scanner, value of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的值)	12745 = 16#31C9	2061/2E	A0/01/92	127
5FB6/48	nM6	Communication scanner, value of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的值)	12746 = 16#31CA	2061/2F	A0/01/93	127
5FB6/49	nM7	Communication scanner, value of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的值)	12747 = 16#31CB	2061/30	A0/01/94	128
5FB6/4A	nM8	Communication scanner, value of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的值)	12748 = 16#31CC	2061/31	A0/01/95	128
5FB6/4B	nC1	Communication scanner, value of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的值)	12761 = 16#31D9	2061/3E	A0/01/A2	126
5FB6/4C	nC2	Communication scanner, value of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的值)	12762 = 16#31DA	2061/3F	A0/01/A3	126
5FB6/4D	nC3	Communication scanner, value of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的值)	12763 = 16#31DB	2061/40	A0/01/A4	126
5FB6/4E	nC4	Communication scanner, value of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的值)	12764 = 16#31DC	2061/41	A0/01/A5	126
5FB6/4F	nC5	Communication scanner, value of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的值)	12765 = 16#31DD	2061/42	A0/01/A6	126
5FB6/50	nC6	Communication scanner, value of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的值)	12766 = 16#31DE	2061/43	A0/01/A7	126
5FB6/51	nC7	Communication scanner, value of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的值)	12767 = 16#31DF	2061/44	A0/01/A8	126
5FB6/52	nC8	Communication scanner, value of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的值)	12768 = 16#31E0	2061/45	A0/01/A9	127
5FB9/02	CCFG	[Customized macro] (定制宏)	3053 = 16#BED	2000/36	70/01/36	144
5FB9/04	rFr	Output frequency (输出频率)	3202 = 16#C82	2002/3	71/01/03	87

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB9/05	FrH	Frequency reference before ramp (斜坡前的频率给定)	3203 = 16#0C83	2002/4	71/01/04	89
5FB9/06	LCr	Motor current (电机电流)	3204 = 16#0C84	2002/5	2A/01/09	88
5FB9/08	ETI	Extended status word 0 (扩展控制字 0)	3206 = 16#0C86	2002/7	71/01/07	81
5FB9/09	ULn	Power supply voltage (电源电压)	3207 = 16#0C87	2002/8	71/01/08	92
5FB9/0A	UOP	Motor voltage (电机电压)	3208 = 16#0C88	2002/9	71/01/09	88
5FB9/0B	tHd	Drive thermal state (变频器热状态)	3209 = 16#0C89	2002/A	71/01/0A	92
5FB9/0C	OPr	Motor power (电机功率)	3211 = 16#0C8B	2002/C	71/01/0C	88
5FB9/10	Otrn	Output torque (Nm) (输出力矩， Nm)	3216 = 16#0C90	2002/11	2A/01/0B	88
5FB9/15	APH	Energy consumption (能量消耗)	3230 = 16#0C9E	2002/1F	71/01/1F	92
5FB9/16	rtH	Total motor operating time (电机运行总时间)	3231 = 16#0C9F	2002/20	71/01/20	93
5FB9/17	rtHI	Internal motor operating time (电机内部运行时间)	3232 = 16#0CA0	2002/21	71/01/21	93
5FB9/18	PtH	Total drive operating time (变频器运行总时间)	3233 = 16#0CA1	2002/22	71/01/22	93
5FB9/1A	tAC	IGBT alarm time (IGBT 报警时间)	3235 = 16#0CA3	2002/24	71/01/24	93
5FB9/1C	LRS1	Extended status word 1 (扩展状态字 1)	3250 = 16#0CB2	2002/33	71/01/33	81
5FB9/1D	LRS2	Extended status word 2 (扩展状态字 2)	3251 = 16#0CB3	2002/34	71/01/34	82
5FB9/1E	LRS3	Extended status word 3 (扩展状态字 3)	3252 = 16#0CB4	2002/35	71/01/35	82
5FB9/1F	LRS4	Extended status word 4 (扩展状态字 4)	3253 = 16#0CB5	2002/36	71/01/36	83
5FB9/20	LRS5	Extended status word 5 (扩展状态字 5)	3254 = 16#0CB6	2002/37	71/01/37	83
5FB9/21	LRS6	Extended status word 6 (扩展状态字 6)	3255 = 16#0CB7	2002/38	71/01/38	84
5FB9/22	LRS7	Extended status word 7 (扩展状态字 7)	3256 = 16#0CB8	2002/39	71/01/39	84
5FB9/23	LRS8	Extended status word 8 (扩展状态字 8)	3257 = 16#0C89	2002/3A	71/01/3A	85
5FB9/28	IL1r	Logic input map (逻辑输入图)	5202 = 16#1452	2016/3	7B/01/03	95
5FB9/2A	OL1r	Logic output map (逻辑输出图)	5212 = 16#145C	2016/D	7B/01/0D	95
5FB9/2F	AI1r	Standardized image of analog input 1 (模拟输入 1 的标准化映像)	5232 = 16#1470	2016/21	7B/01/21	96
5FB9/30	AI2r	Standardized image of analog input 2 (模拟输入 2 的标准化映像)	5233 = 16#1471	2016/22	7B/01/22	96
5FB9/31	AI3r	Standardized image of analog input 3 (模拟输入 3 的标准化映像)	5234 = 16#1472	2016/23	7B/01/23	96
5FB9/32	AI4r	Standardized image of analog input 4 (模拟输入 4 的标准化映像)	5235 = 16#1473	2016/24	7B/01/24	97
5FB9/33	AI1C	Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)	5242 = 16#147A	2016/2B	7B/01/2B	96
5FB9/34	AI2C	Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)	5243 = 16#147B	2016/2C	7B/01/2C	96

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB9/35	AI3C	Physical image of analog input 3 (模拟输入 3 的物理映像)	5244 = 16#147C	2016/2D	7B/01/2D	96
5FB9/36	AI4C	Physical image of analog input 4 (模拟输入 4 的物理映像)	5245 = 16#147D	2016/2E	7B/01/2E	96
5FB9/3A	AO1r	Standardized image of analog output 1 (模拟输出 1 的标准化映像)	5261 = 16#148D	2016/3E	7B/01/3E	97
5FB9/3B	AO2r	Standardized image of analog output 2 (模拟输出 2 的标准化映像)	5262 = 16#148E	2016/3F	7B/01/3F	97
5FB9/3C	AO3r	Standardized image of analog output 3 (模拟输出 3 的标准化映像)	5263 = 16#148F	2016/40	7B/01/40	98
5FB9/3D	AO1C	Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)	5271 = 16#1497	2016/48	7B/01/48	97
5FB9/3E	AO2C	Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)	5272 = 16#1498	2016/49	7B/01/49	97
5FB9/3F	AO3C	Physical image of analog output 3 (模拟输出 3 的物理映像)	5273 = 16#1499	2016/4A	7B/01/4A	97
5FB9/40	AIU1	PID regulator feedback (PID 调节器反馈)	5281 = 16 #14A1	2016/52	7B/01/52	78
5FB9/41	PUC	Drive encoder divided counter (除以变频器编码器的计数器)	5611 = 16#15EB	201A/C	7D/01/0C	132
5FB9/49	PIL1	"Controller Inside" logic input map ("内置控制器" 逻辑输入图)	6901 = 16#1AF5	2027/2	83/01/66	131
5FB9/4A	POL1	"Controller Inside" logic output map ("内置控制器" 逻辑输出图)	6911 = 16#1AFF	2027/C	83/01/70	131
5FB9/4B	PAI1	Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)	6942 = 16#1B1E	2027/2B	83/01/8F	131
5FB9/4C	PAI2	Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)	6943 = 16#1B1F	2027/2C	83/01/90	131
5FB9/4D	PAO1	Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)	6971 = 16#1B3B	2027/48	83/01/AC	131
5FB9/4E	PAO2	Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)	6972 = 16#1B3C	2027/49	83/01/AD	131
5FB9/55	dP0	Fault code on last fault (最近一次故障的故障代码)	7200 = 16#1C20	202A/1	85/01/01	105
5FB9/56	dP1	Fault code on fault n-1 (第 n-1 次故障时的故障代码)	7201 = 16#1C21	202A/2	85/01/02	107
5FB9/57	dP2	Fault code on fault n-2 (第 n-2 次故障时的故障代码)	7202 = 16#1C22	202A/3	85/01/03	109
5FB9/58	dP3	Fault code on fault n-3 (第 n-3 次故障时的故障代码)	7203 = 16#1C23	202A/4	85/01/04	111
5FB9/59	dP4	Fault code on fault n-4 (第 n-4 次故障时的故障代码)	7204 = 16#1C24	202A/5	85/01/05	113
5FB9/5A	dP5	Fault code on fault n-5 (第 n-5 次故障时的故障代码)	7205 = 16#1C25	202A/6	85/01/06	115
5FB9/5B	dP6	Fault code on fault n-6 (第 n-6 次故障时的故障代码)	7206 = 16#1C26	202A/7	85/01/07	117
5FB9/5C	dP7	Fault code on fault n-7 (第 n-7 次故障时的故障代码)	7207 = 16#1C27	202A/8	85/01/08	119
5FB9/5D	dP8	Fault code on fault n-8 (第 n-8 次故障时的故障代码)	7208 = 16#1C28	202A/9	85/01/09	121
5FB9/5E	EP0	Status word on last fault (最近一次故障时的状态字)	7210 = 16#1C2A	202A/B	85/01/0B	105
5FB9/5F	EP1	Status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的状态字)	7211 = 16#1C2B	202A/C	85/01/0C	108
5FB9/60	EP2	Status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的状态字)	7212 = 16#1C2C	202A/D	85/01/0D	110
5FB9/61	EP3	Status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的状态字)	7213 = 16#1C2D	202A/E	85/01/0E	112
5FB9/62	EP4	Status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的状态字)	7214 = 16#1C2E	202A/F	85/01/0F	114
5FB9/63	EP5	Status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的状态字)	7215 = 16#1C2F	202A/10	85/01/10	116

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB9/64	EP6	Status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的状态字)	7216 = 16#1C30	202A/11	85/01/11	118
5FB9/65	EP7	Status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的状态字)	7217 = 16#1C31	202A/12	85/01/12	120
5FB9/66	EP8	Status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的状态字)	7218 = 16#1C32	202A/13	85/01/13	122
5FB9/67	IP0	Extended status word 0 on last fault (最近一次故障时的扩展状态字 0)	7220 = 16#1C34	202A/15	85/01/15	106
5FB9/68	IP1	Extended status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的扩展状态字)	7221 = 16#1C35	202A/16	85/01/16	108
5FB9/69	IP2	Extended status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的扩展状态字)	7222 = 16#1C36	202A/17	85/01/17	110
5FB9/6A	IP3	Extended status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的扩展状态字)	7223 = 16#1C37	202A/18	85/01/18	112
5FB9/6B	IP4	Extended status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的扩展状态字)	7224 = 16#1C38	202A/19	85/01/19	114
5FB9/6C	IP5	Extended status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的扩展状态字)	7225 = 16#1C39	202A/1A	85/01/1A	116
5FB9/6D	IP6	Extended status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的扩展状态字)	7226 = 16#1C3A	202A/1B	85/01/1B	118
5FB9/6E	IP7	Extended status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的扩展状态字)	7227 = 16#1C3B	202A/1C	85/01/1C	120
5FB9/6F	IP8	Extended status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的扩展状态字)	7228 = 16#1C3C	202A/1D	85/01/1D	122
5FB9/70	CMP0	Command word on last fault (最近一次故障时的命令字)	7230 = 16#1C3E	202A/1F	85/01/1F	106
5FB9/71	CMP1	Command word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的命令字)	7231 = 16#1C3F	202A/20	85/01/20	108
5FB9/72	CMP2	Command word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的命令字)	7232 = 16#1C40	202A/21	85/01/21	110
5FB9/73	CMP3	Command word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的命令字)	7233 = 16#1C41	202A/22	85/01/22	112
5FB9/74	CMP4	Command word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的命令字)	7234 = 16#1C42	202A/23	85/01/23	114
5FB9/75	CMP5	Command word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的命令字)	7235 = 16#1C43	202A/24	85/01/24	116
5FB9/76	CMP6	Command word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的命令字)	7236 = 16#1C44	202A/25	85/01/25	118
5FB9/77	CMP7	Command word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的命令字)	7237 = 16#1C45	202A/26	85/01/26	120
5FB9/78	CMP8	Command word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的命令字)	7238 = 16#1C46	202A/27	85/01/27	122
5FB9/79	LCP0	Motor current on last fault (最近一次故障时的电机电流)	7240 = 16#1C48	202A/29	85/01/29	105
5FB9/7A	LCP1	Motor current on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机电流)	7241 = 16#1C49	202A/2A	85/01/2A	108
5FB9/7B	LCP2	Motor current on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机电流)	7242 = 16#1C4A	202A/2B	85/01/2B	110
5FB9/7C	LCP3	Motor current on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机电流)	7243 = 16#1C4B	202A/2C	85/01/2C	112
5FB9/7D	LCP4	Motor current on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机电流)	7244 = 16#1C4C	202A/2D	85/01/2D	114
5FB9/7E	LCP5	Motor current on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机电流)	7245 = 16#1C4D	202A/2E	85/01/2E	116
5FB9/7F	LCP6	Motor current on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机电流)	7246 = 16#1C4E	202A/2F	85/01/2F	118
5FB9/80	LCP7	Motor current on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机电流)	7247 = 16#1C4F	202A/30	85/01/30	120
5FB9/81	LCP8	Motor current on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机电流)	7248 = 16#1C50	202A/31	85/01/31	122
5FB9/82	rFP0	Output frequency on last fault (最近一次故障时的输出频率)	7250 = 16#1C52	202A/33	85/01/33	105

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB9/83	rFP1	Output frequency on fault n-1 (第 n-1 次故障时的输出频率)	7251 = 16#1C53	202A/34	85/01/34	108
5FB9/84	rFP2	Output frequency on fault n-2 (第 n-2 次故障时的输出频率)	7252 = 16#1C54	202A/35	85/01/35	110
5FB9/85	rFP3	Output frequency on fault n-3 (第 n-4 次故障时的输出频率)	7253 = 16#1C55	202A/36	85/01/36	112
5FB9/86	rFP4	Output frequency on fault n-4 (第 n-4 次故障时的输出频率)	7254 = 16#1C56	202A/37	85/01/37	114
5FB9/87	rFP5	Output frequency on fault n-5 (第 n-5 次故障时的输出频率)	7255 = 16#1C57	202A/38	85/01/38	116
5FB9/88	rFP6	Output frequency on fault n-6 (第 n-6 次故障时的输出频率)	7256 = 16#1C58	202A/39	85/01/39	118
5FB9/89	rFP7	Output frequency on fault n-7 (第 n-7 次故障时的输出频率)	7257 = 16#1C59	202A/3A	85/01/3A	120
5FB9/8A	rFP8	Output frequency on fault n-8 (第 n-8 次故障时的输出频率)	7258 = 16#1C5A	202A/3B	85/01/3B	122
5FB9/8B	rtP0	Motor operating time on last fault (最近一次故障时的电机运行时间)	7260 = 16#1C5C	202A/3D	85/01/3D	107
5FB9/8C	rtP1	Motor operating time on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机运行时间)	7261 = 16#1C5D	202A/3E	85/01/3E	109
5FB9/8D	rtP2	Motor operating time on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机运行时间)	7262 = 16#1C5E	202A/3F	85/01/3F	111
5FB9/8E	rtP3	Motor operating time on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机运行时间)	7263 = 16#1C5F	202A/40	85/01/40	113
5FB9/8F	rtP4	Motor operating time on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机运行时间)	7264 = 16#1C60	202A/41	85/01/41	115
5FB9/90	rtP5	Motor operating time on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机运行时间)	7265 = 16#1C61	202A/42	85/01/42	117
5FB9/91	rtP6	Motor operating time on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机运行时间)	7266 = 16#1C62	202A/43	85/01/43	119
5FB9/92	rtP7	Motor operating time on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机运行时间)	7267 = 16#1C63	202A/44	85/01/44	121
5FB9/93	rtP8	Motor operating time on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机运行时间)	7268 = 16#1C64	202A/45	85/01/45	123
5FB9/94	ULP0	Power supply voltage on last fault (最近一次故障时的电源电压)	7270 = 16#1C66	202A/47	85/01/47	105
5FB9/95	ULP1	Supply voltage on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电源电压)	7271 = 16#1C67	202A/48	85/01/48	108
5FB9/96	ULP2	Supply voltage on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电源电压)	7272 = 16#1C68	202A/49	85/01/49	110
5FB9/97	ULP3	Supply voltage on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电源电压)	7273 = 16#1C69	202A/4A	85/01/4A	112
5FB9/98	ULP4	Supply voltage on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电源电压)	7274 = 16#1C6A	202A/4B	85/01/4B	114
5FB9/99	ULP5	Supply voltage on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电源电压)	7275 = 16#1C6B	202A/4C	85/01/4C	116
5FB9/9A	ULP6	Supply voltage on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电源电压)	7276 = 16#1C6C	202A/4D	85/01/4D	118
5FB9/9B	ULP7	Supply voltage on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电源电压)	7277 = 16#1C6D	202A/4E	85/01/4E	120
5FB9/9C	ULP8	Supply voltage on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电源电压)	7278 = 16#1C6E	202A/4F	85/01/4F	122
5FB9/9D	tHP0	Motor thermal state on last fault (最近一次故障时的电机热状态)	7280 = 16#1C70	202A/51	85/01/51	105
5FB9/9E	tHP1	Motor thermal state on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机热状态)	7281 = 16#1C71	202A/52	85/01/52	108
5FB9/9F	tHP2	Motor thermal state on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机热状态)	7282 = 16#1C72	202A/53	85/01/53	110
5FB9/A0	tHP3	Motor thermal state on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机热状态)	7283 = 16#1C73	202A/54	85/01/54	112
5FB9/A1	tHP4	Motor thermal state on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机热状态)	7284 = 16#1C74	202A/55	85/01/55	114

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB9/A2	tHP5	Motor thermal state on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机热状态)	7285 = 16#1C75	202A/56	85/01/56	116
5FB9/A3	tHP6	Motor thermal state on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机热状态)	7286 = 16#1C76	202A/57	85/01/57	118
5FB9/A4	tHP7	Motor thermal state on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机热状态)	7287 = 16#1C77	202A/58	85/01/58	120
5FB9/A5	tHP8	Motor thermal state on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机热状态)	7288 = 16#1C78	202A/59	85/01/59	122
5FB9/A6	CrP0	Channels active on last fault (最近一次故障时有效的通道)	7290 = 16#1C7A	202A/5B	85/01/5B	107
5FB9/A7	CrP1	Active channels on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的通道)	7291 = 16#1C7B	202A/5C	85/01/5C	109
5FB9/A8	CrP2	Active channels on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的通道)	7292 = 16#1C7C	202A/5D	85/01/5D	111
5FB9/A9	CrP3	Active channels on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的通道)	7293 = 16#1C7D	202A/5E	85/01/5E	113
5FB9/AA	CrP4	Active channels on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的通道)	7294 = 16#1C7E	202A/5F	85/01/5F	115
5FB9/AB	CrP5	Active channels on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的通道)	7295 = 16#1C7F	202A/60	85/01/60	117
5FB9/AC	CrP6	Active channels on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的通道)	7296 = 16#1C80	202A/61	85/01/61	119
5FB9/AD	CrP7	Active channels on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的通道)	7297 = 16#1C81	202A/62	85/01/62	121
5FB9/AE	CrP8	Active channels on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的通道)	7298 = 16#1C82	202A/63	85/01/63	123
5FB9/AF	Md0	Date on last fault (最近一次故障的日期)	7300 = 16#1C84	202B/1	85/01/65	107
5FB9/B0	Md1	Date on fault n-1 (第 n-1 次故障的日期)	7301 = 16#1C85	202B/2	85/01/66	109
5FB9/B1	Md2	Date on fault n-2 (第 n-2 次故障的日期)	7302 = 16#1C86	202B/3	85/01/67	111
5FB9/B2	Md3	Date on fault n-3 (第 n-3 次故障的日期)	7303 = 16#1C87	202B/4	85/01/68	113
5FB9/B3	Md4	Date on fault n-4 (第 n-4 次故障的日期)	7304 = 16#1C88	202B/5	85/01/69	115
5FB9/B4	Md5	Date on fault n-5 (第 n-5 次故障的日期)	7305 = 16#1C89	202B/6	85/01/6A	117
5FB9/B5	dM6	Time on fault n-6 (第 n-6 次故障的日期)	7316 = 16#1C94	202B/11	85/01/75	119
5FB9/B6	Md7	Date on fault n-7 (第 n-7 次故障的日期)	7307 = 16#1C8B	202B/8	85/01/6C	121
5FB9/B7	Md8	Date on fault n-8 (第 n-8 次故障的日期)	7308 = 16#1C8C	202B/9	85/01/6D	123
5FB9/B8	dM0	Time on last fault (最近一次故障的时间)	7310 = 16#1C8E	202B/B	85/01/6F	107
5FB9/B9	dM1	Time on fault n-1 (第 n-1 次故障的时间)	7311 = 16#1C8F	202B/C	85/01/70	109
5FB9/BA	dM2	Time on fault n-2 (第 n-2 次故障的时间)	7312 = 16#1C90	202B/D	85/01/71	111
5FB9/BB	dM3	Time on fault n-3 (第 n-3 次故障的时间)	7313 = 16#1C91	202B/E	85/01/72	113
5FB9/BC	dM4	Time on fault n-4 (第 n-4 次故障的时间)	7314 = 16#1C92	202B/F	85/01/73	115
5FB9/BD	dM5	Time on fault n-5 (第 n-5 次故障的时间)	7315 = 16#1C93	202B/10	85/01/74	117
5FB9/BE	Md6	Date on fault n-6 (第 n-6 次故障的时间)	7306 = 16#1C8A	202B/7	85/01/6B	119
5FB9/BF	dM7	Time on fault n-7 (第 n-7 次故障的时间)	7317 = 16#1C95	202B/12	85/01/76	121
5FB9/C0	dM8	Time on fault n-8 (第 n-8 次故障的时间)	7318 = 16#1C96	202B/13	85/01/77	123

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB9/CA	dAY	Date (日期)	7391 = 16#1CDF	202B/5C	85/01/C0	132
5FB9/CB	tIME	Time (时间)	7392 = 16#1CE0	202B/5D	85/01/C1	132
5FB9/CC	Fnb	Fault counter (故障计数器)	7393 = 16#1CE1	202B/5E	99/01/CC	104
5FB9/CD	CNFS	Active configuration (有效配置)	8020 = 16#1F54	2032/15	89/01/15	67
5FB9/CD	CNFS	[Config. Active] (配置有效)	8020 = 16#1F54	2032/15	89/01/15	86
5FB9/CE	CRC	Active reference channel (有效给定通道)	8441 = 16#20F9	2036/2A	8B/01/2A	85
5FB9/CF	CCC	Active command channel (有效的命令通道)	8442 = 16#20FA	2036/2B	8B/01/2B	86
5FB9/D6	FrHd	Speed reference before ramp (斜坡前的速度给定)	8605 = 16#219D	2038/6	8C/01/06	89
5FB9/D7	Errd	DSP402 fault code (DSP402 故障代码)	8606 = 16#219E	603F	8C/01/07	99
5FB9/D8	FrOd	Speed reference after ramp (斜坡后的速度给定)	8641 = 16#21C1	6043	8C/01/2A	89
5FB9/D9	FrO	Frequency reference after ramp (斜坡后的频率给定)	9021 = 16#233D	203C/16	8E/01/16	89
5FB9/DB	trr	Torque reference before ramp (斜坡前的力矩给定)	9231 = 16#240F	203E/20	8F/01/20	90
5FB9/DC	trO	Torque reference after ramp (斜坡后的力矩给定)	9232 = 16#2410	203E/21	8F/01/21	90
5FB9/DD	nSL	[Nominal motor slip] (电机额定偏移)	9605 = 16#2585	2042/6	91/01/06	157
5FB9/DE	tHr	Motor thermal state (电机热状态)	9630 = 16#259E	2042/1F	91/01/1F	92
5FB9/DF	rSM	Asynchronous motor cold state stator resistance (异步电机冷态定子电阻)	9640 = 16#25A8	2042/29	91/01/29	94
5FB9/DF	rSM	[Stator R measured] (冷态定子电阻 (R1r))	9640 = 16#25A8	2042/29	91/01/29	157
5FB9/E0	IdM	Magnetizing current (Im 额定励磁电流 (A))	9650 = 16#25B2	2042/33	91/01/33	93
5FB9/E0	IdM	[Idr] (Im 额定励磁电流 (A))	9650 = 16#25B2	2042/33	91/01/33	157
5FB9/E1	LFM	Leakage inductance (漏电感)	9660 = 16#25BC	2042/3D	91/01/3D	94
5FB9/E1	LFM	[Lfr] (漏电感)	9660 = 16#25BC	2042/3D	91/01/3D	157
5FB9/E2	trM	Rotor time constant (转子时间常数)	9665 = 16#25C1	2042/42	91/01/42	94
5FB9/E2	trM	[T2r] (转子时间常数)	9665 = 16#25C1	2042/42	91/01/42	157
5FB9/E3	rSMS	Synchronous motor cold state stator resistance (同步电机冷态定子电阻)	9680 = 16#25D0	2042/51	91/01/51	94
5FB9/E3	rSMS	[R1rS] (同步电机冷态定子电阻)	9680 = 16#25D0	2042/51	91/01/51	159
5FB9/E5	rPE	PID regulator discrepancy (PID 调节器偏差)	11980 = 16#2ECC	2059/51	9C/01/B5	91
5FB9/E6	rPF	PID regulator feedback reference (PID 调节器反馈给定)	11981 = 16#2ECD	2059/52	9C/01/B6	91
5FB9/E7	rPC	PID reference after ramp (斜坡后的 PID 给定)	11982 = 16#2ECE	2059/53	9C/01/B7	91
5FB9/E8	rPO	PID regulator limit output reference (PID 调节器限值输出给定)	11983 = 16#2ECF	2059/54	9C/01/B8	91
5FB9/EA	AUS	ENA average speed (ENA 平均速度)	12102 = 16#2F46	205B/3	9D/01/67	88

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FB9/EB	EbOt	Current bobbin time (当前卷绕时间)	12209 = 16#2FB1	205C/A	9E/01/0A	93
5FB9/EC	CFPS	Active parameter set (有效参数组)	12900 = 16#3264	2063/01	A1/01/65	70
5FB9/EC	CFPS	Active parameter set (有效参数组)	12900 = 16#3264	2063/01	A1/01/65	86
5FB9/ED	VAL	Load parameter set command (加载参数组命令)	12901 = 16#3265	2063/02	A1/01/66	73
5FBA/08	dCC0	Command channel active on last fault (最近一次故障时有效的命令通道)	64300 = 16#FB2C	2265/1	9A/01/08	106
5FBA/09	dCC1	Active command channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的命令通道)	64301 = 16#FB2D	2265/2	9A/01/09	109
5FBA/0A	dCC2	Active command channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的命令通道)	64302 = 16#FB2E	2265/3	9A/01/0A	111
5FBA/0B	dCC3	Active command channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的命令通道)	64303 = 16#FB2F	2265/4	9A/01/0B	113
5FBA/0C	dCC4	Active command channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的命令通道)	64304 = 16#FB30	2265/5	9A/01/0C	115
5FBA/0D	dCC5	Active command channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的命令通道)	64305 = 16#FB31	2265/6	9A/01/0D	117
5FBA/0E	dCC6	Active command channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的命令通道)	64306 = 16#FB32	2265/7	9A/01/0E	119
5FBA/0F	dCC7	Active command channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的命令通道)	64307 = 16#FB33	2265/8	9A/01/0F	121
5FBA/10	dCC8	Active command channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的命令通道)	64308 = 16#FB34	2265/9	9A/01/10	123
5FBA/11	drC0	Reference channel active on last fault (最近一次故障时有效的给定通道)	64310 = 16#FB36	2265/B	9A/01/11	106
5FBA/12	drC1	Active reference channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的给定通道)	64311 = 16#FB37	2265/C	9A/01/12	109
5FBA/13	drC2	Active reference channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的给定通道)	64312 = 16#FB38	2265/D	9A/01/13	111
5FBA/14	drC3	Active reference channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的给定通道)	64313 = 16#FB39	2265/E	9A/01/14	113
5FBA/15	drC4	Active reference channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的给定通道)	64314 = 16#FB3A	2265/F	9A/01/15	115
5FBA/16	drC5	Active reference channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的给定通道)	64315 = 16#FB3B	2265/10	9A/01/16	117
5FBA/17	drC6	Active reference channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的给定通道)	64316 = 16#FB3C	2265/11	9A/01/17	119
5FBA/18	drC7	Active reference channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的给定通道)	64317 = 16#FB3D	2265/12	9A/01/18	121
5FBA/19	drC8	Active reference channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的给定通道)	64318 = 16#FB3E	2265/13	9A/01/19	123
5FBC/05	bFr	[Standard mot. freq] (标准电机频率)	3015 = 16#BC7	2000/10	70/01/10	148
5FBC/07	CFG	[Macro configuration] (宏配置)	3052 = 16#BEC	2000/35	70/01/35	144
5FBC/0B	OFI	[Sinus filter] (正弦滤波器)	3109 = 16#C25	2001/A	70/01/6E	162
5FBC/0D	Strt	[IGBT test] (IGBT 测试)	3112 =16#C28	2001/D	70/01/71	272

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBC/0E	L1d	[LI1 On Delay] (LI1 0->1 延时)	4001 = 16#FA1	200A/2	75/01/02	167
5FBC/0F	L2d	[LI2 On Delay] (LI2 0->1 延时)	4002 = 16#FA2	200A/3	75/01/03	167
5FBC/10	L3d	[LI3 On Delay] (LI3 0->1 延时)	4003 = 16#FA3	200A/4	75/01/04	167
5FBC/11	L4d	[LI4 On Delay] (LI4 0->1 延时)	4004 = 16#FA4	200A/5	75/01/05	167
5FBC/12	L5d	[LI5 On Delay] (LI5 0->1 延时)	4005 = 16#FA5	200A/6	75/01/06	167
5FBC/13	L6d	[LI6 On Delay] (LI6 0->1 延时)	4006 = 16#FA6	200A/7	75/01/07	167
5FBC/14	L7d	[LI7 On Delay] (LI7 0->1 延时)	4007 = 16#FA7	200A/8	75/01/08	167
5FBC/15	L8d	[LI8 On Delay] (LI8 0->1 延时)	4008 = 16#FA8	200A/9	75/01/09	167
5FBC/16	L9d	[LI9 On Delay] (LI9 0->1 延时)	4009 = 16#FA9	200A/A	75/01/0A	167
5FBC/17	L10d	[LI10 On Delay] (LI10 0->1 延时)	4010 = 16#FAA	200A/B	75/01/0B	167
5FBC/18	L11d	[LI11 On Delay] (LI11 0->1 延时)	4011 = 16#FAB	200A/C	75/01/0C	167
5FBC/19	L12d	[LI12 On Delay] (LI12 0->1 延时)	4012 = 16#FAC	200A/D	75/01/0D	167
5FBC/1A	L13d	[LI13 On Delay] (LI13 0->1 延时)	4013 = 16#FAD	200A/E	75/01/0E	167
5FBC/1B	L14d	[LI14 On Delay] (LI14 0->1 延时)	4014 = 16#FAE	200A/F	75/01/0F	167
5FBC/1C	r1S	[R1 Active at] (R1 有效条件)	4201 = 16#1069	200C/2	76/01/02	180
5FBC/1D	r2S	[R2 Active at] (R2 有效条件)	4202 = 16#106A	200C/3	76/01/03	181
5FBC/1E	r3S	[R3 Active at] (R3 有效条件)	4203 = 16#106B	200C/4	76/01/04	182
5FBC/1F	r4S	[R4 Active at] (R4 有效条件)	4204 = 16#106C	200C/5	76/01/05	183
5FBC/20	LO1S	[LO1 active at] (LO1 有效条件)	4209 = 16#1071	200C/2D	76/01/0A	184
5FBC/21	LO2S	[LO2 active at] (LO2 有效条件)	4210 = 16#1072	200C/B	76/01/0B	185
5FBC/22	LO3S	[LO3 active at] (LO3 有效条件)	4211 = 16#1073	200C/C	76/01/0C	186
5FBC/23	LO4S	[LO4 active at] (LO4 有效条件)	4212 = 16#1074	200C/D	76/01/0D	187
5FBC/24	r1H	[R1 Holding time] (R1 保持时间)	4221 = 16#107D	200C/16	76/01/16	180
5FBC/25	r2H	[R2 Holding time] (R2 保持时间)	4222 = 16#107E	200C/17	76/01/17	181
5FBC/26	r3H	[R3 Holding time] (R3 保持时间)	4223 = 16#107F	200C/18	76/01/18	182
5FBC/27	r4H	[R4 Holding time] (R4 保持时间)	4224 = 16#1080	200C/19	76/01/19	183
5FBC/28	LO1H	[LO1 holding time] (LO1 保持时间)	4229 = 16#1085	200C/1E	76/01/1E	184
5FBC/29	LO2H	[LO2 holding time] (LO2 保持时间)	4230 = 16#1086	200C/1F	76/01/1F	185
5FBC/2A	LO3H	[LO3 holding time] (LO3 保持时间)	4231 = 16#1087	200C/20	76/01/20	186
5FBC/2B	LO4H	[LO4 holding time] (LO4 保持时间)	4232 = 16#1088	200C/21	76/01/21	187
5FBC/2C	r1d	[R1 Delay time] (R1 延时)	4241 = 16#1091	200C/2A	76/01/2A	180

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBC/2D	r2d	[R2 Delay time] (R2 延时)	4242 = 16#1092	200C/2B	76/01/2B	181
5FBC/2E	r3d	[R3 Delay time] (R3 延时)	4243 = 16#1093	200C/2C	76/01/2C	182
5FBC/2F	r4d	[R4 Delay time] (R4 延时)	4244 = 16#1094	200C/2D	76/01/2D	183
5FBC/30	LO1d	[LO1 delay time] (LO1 延时)	4249 = 16#1099	200C/32	76/01/32	184
5FBC/31	LO2d	[LO2 delay time] (LO2 延时)	4250 = 16#109A	200C/33	76/01/33	185
5FBC/32	LO3d	[LO3 delay time] (LO3 延时)	4251 = 16#109B	200C/34	76/01/34	186
5FBC/33	LO4d	[LO4 delay time] (LO4 延时)	4252 = 16#109C	200C/35	76/01/35	187
5FBC/34	AI1t	[AI1 Type] (AI1 类型)	4402 = 16#1132	200E/3	77/01/03	169
5FBC/35	AI2t	[AI2 Type] (AI2 类型)	4403 = 16#1133	200E/4	77/01/04	170
5FBC/36	AI3t	[AI3 Type] (AI3 类型)	4404 = 16#1134	200E/5	77/01/05	172
5FBC/37	AI4t	[AI4 Type] (AI4 类型)	4405 = 16#1135	200E/6	77/01/06	174
5FBC/38	UIL1	[AI1 min value] (AI1 最小值)	4412 = 16#113C	200E/D	77/01/0D	169
5FBC/39	UIL2	[AI2 min value] (AI2 最小值)	4413 = 16#113D	200E/E	77/01/0E	170
5FBC/3A	UIL4	[AI4 min value] (AI4 最小值)	4415 = 16#113D	200E/10	77/01/10	174
5FBC/3B	UIH1	[AI1 max value] (AI1 最大值)	4422 = 16#1146	200E/17	77/01/17	169
5FBC/3C	UIH2	[AI2 max value] (AI2 最大值)	4423 = 16#1147	200E/18	77/01/18	170
5FBC/3D	UIH4	[AI4 max value] (AI4 最大值)	4425 = 16#1149	200E/1A	77/01/1A	174
5FBC/3E	CrL2	[AI2 min value] (AI2 最小值)	4433 = 16#1151	200E/22	77/01/22	170
5FBC/3F	CrL3	[AI3 min value] (AI3 最小值)	4434 = 16#1152	200E/23	77/01/23	172
5FBC/40	CrL4	[AI4 min value] (AI4 最小值)	4435 = 16#1153	200E/24	77/01/24	174
5FBC/41	CrH2	[AI2 max value] (AI2 最大值)	4443 = 16#115B	200E/2C	77/01/2C	170
5FBC/42	CrH3	[AI3 max value] (AI3 最大值)	4444 = 16#115C	200E/2D	77/01/2D	172
5FBC/43	CrH4	[AI4 max value] (AI4 最大值)	4445 = 16#115D	200E/2E	77/01/2E	174
5FBC/44	AI1F	[AI1 filter] (AI1 滤波器)	4452 = 16#1164	200E/35	77/01/35	169
5FBC/45	AI2F	[AI2 filter] (AI2 滤波器)	4453 = 16#1165	200E/36	77/01/36	170
5FBC/46	AI3F	[AI3 filter] (AI3 滤波器)	4454 = 16#1166	200E/37	77/01/37	172
5FBC/47	AI4F	[AI4 filter] (AI4 滤波器)	4455 = 16#1167	200E/38	77/01/38	174
5FBC/48	AI1E	[AI1 Interm. point X] (AI1 拐点 X)	4462 = 16#116E	200E/3F	77/01/3F	169
5FBC/49	AI2E	[AI2 Interm. point X] (AI2 拐点 X)	4463 = 16#116F	200E/40	77/01/40	171
5FBC/4A	AI3E	[AI3 Interm. point X] (AI2 拐点 X)	4464 = 16#1170	200E/41	77/01/4A	173
5FBC/4B	AI4E	[AI4 Interm. point X] (AI4 拐点 X)	4465 = 16#1171	200E/42	77/01/42	175

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBC/4C	AI1S	[AI1 Interm. point Y] (AI1 拐点 Y)	4472 = 16#1178	200E/49	77/01/49	169
5FBC/4D	AI2S	[AI2 Interm. point Y] (AI2 拐点 Y)	4473 = 16#1179	200E/4A	77/01/4A	171
5FBC/4E	AI3S	[AI3 Interm. point Y] (AI3 拐点 Y)	4474 = 16#117A	200E/4B	77/01/4A	173
5FBC/4F	AI4S	[AI4 Interm. point Y] (AI4 拐点 Y)	4475 = 16#117B	200E/4C	77/01/4C	175
5FBC/50	AI2L	[AI2 range] (AI2 范围)	4483 = 16#1183	200E/54	77/01/54	171
5FBC/51	AI3L	[AI3 range] (AI3 范围)	4484 = 16#1184	200E/55	77/01/55	172
5FBC/52	AI4L	[AI4 range] (AI4 范围)	4485 = 16#1185	200E/56	77/01/56	175
5FBC/53	AO1t	[AO1 Type] (AO1 类型)	4601 = 16#11F9	2010/2	78/01/02	188
5FBC/54	AO2t	[AO2 Type] (AO2 类型)	4602 = 16#11FA	2010/3	78/01/03	190
5FBC/55	AO3t	[AO3 Type] (AO3 类型)	4603 = 16#11FB	2010/4	78/01/04	191
5FBC/56	AO1F	[AO1 Filter] (AO1 滤波器)	4611 = 16#1203	2010/C	78/01/0C	189
5FBC/57	AO2F	[AO2 Filter] (AO2 滤波器)	4612 = 16#1204	2010/D	78/01/0D	190
5FBC/58	AO3F	[AO3 Filter] (AO3 滤波器)	4613 = 16#1205	2010/E	78/01/0E	191
5FBC/59	UOL1	[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	4621 = 16#120D	2010/16	78/01/16	189
5FBC/5A	UOL2	[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	4622 = 16#120E	2010/17	78/01/17	190
5FBC/5B	UOL3	[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	4623 = 16#120F	2010/18	78/01/18	191
5FBC/5C	UOH1	[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	4631 = 16#1217	2010/20	78/01/20	189
5FBC/5D	UOH2	[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	4632 = 16#1218	2010/21	78/01/21	190
5FBC/5E	UOH3	[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	4633 = 16#1219	2010/22	78/01/22	191
5FBC/5F	AOL1	[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	4641 = 16#1221	2010/2A	78/01/2A	188
5FBC/60	AOL2	[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	4642 = 16#1222	2010/2B	78/01/2B	190
5FBC/61	AOL3	[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	4643 = 16#1223	2010/2C	78/01/2C	191
5FBC/62	AOH1	[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	4651 = 16#122B	2010/34	78/01/34	188
5FBC/63	AOH2	[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	4652 = 16#122C	2010/35	78/01/35	190
5FBC/64	AOH3	[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	4653 = 16#122D	2010/36	78/01/36	191
5FBC/67	r3	[R3 Assignment] (R3 定义)	5003 = 16#138B	2014/4	7A/01/04	182
5FBC/68	r4	[R4 Assignment] (R4 定义)	5004 = 16#138C	2014/5	7A/01/05	183
5FBC/6A	LO2	[LO2 assignment] (LO2 定义)	5010 = 16#1392	2014/B	7A/01/0B	185
5FBC/6B	LO3	[LO3 assignment] (LO3 定义)	5011 = 16#1393	2014/C	7A/01/0C	186
5FBC/6C	LO4	[LO4 assignment] (LO4 定义)	5012 = 16#1394	2014/D	7A/01/0D	187
5FBC/6D	AO1	[AO1 assignment] (AO1 定义)	5021 = 16#139D	2014/16	7A/01/16	188

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBC/6E	AO2	[AO2 assignment] (AO2 定义)	5022 = 16#139E	2014/17	7A/01/17	190
5FBC/6F	AO3	[AO3 assignment] (AO3 定义)	5023 = 16#139F	2014/18	7A/01/18	191
5FBC/70	AIC1	[AI net. channel] (AI 网络通道)	5282 = 16#14A2	2016/53	7B/01/53	230
5FBC/73	EnU	[Encoder usage] (编码器用途)	5606 = 16#15E6	201A/7	7D/01/07	160
5FBC/73	EnU	[Encoder usage] (编码器用途)	5606 = 16#15E6	201A/7	7D/01/07	177
5FBC/74	ECC	[Encoder coupling] (编码器连接)	5607 =16#15E7	201A/8	7D/01/08	276
5FBC/75	EnS	[Encoder type] (编辑器类型)	5608 = 16#15E8	201A/A	7D/01/09	159
5FBC/75	EnS	[Encoder type] (编辑器类型)	5608 = 16#15E8	201A/9	7D/01/09	177
5FBC/76	PdI	Drive encoder counter divisor (变频器编码器计数器除数)	5610 = 16#15EA	201A/B	7D/01/0B	131
5FBC/8C	OHL	[Overtemp fault mgt] (变频器过热管理)	7008 = 16#1B60	2028/9	84/01/09	267
5FBC/8D	OLL	[Overload fault mgt] (电机过载故障管理)	7009 = 16#1B61	2028/A	84/01/0A	265
5FBC/8E	SLL	[Modbus fault mgt] (Modbus 故障管理)	7010 =16#1B62	2028/B	84/01/0B	275
5FBC/8F	COL	[CANopen fault mgt] (CANopen 故障管理)	7011 =16#1B63	2028/C	84/01/0C	275
5FBC/90	tnL	[Autotune fault mgt] (自整定故障设置)	7012 =16#1B64	2028/D	84/01/0D	279
5FBC/93	CLL	[Network fault mgt] (网络故障管理)	7015 =16#1B67	2028/10	84/01/10	275
5FBC/96	tAr	[Max. restart time] (最大重启动时间)	7123 = 16#1BD3	2029/18	84/01/7C	262
5FBC/97	rSF	[Fault reset] (故障复位)	7124 = 16#1BD4	2029/19	84/01/7D	261
5FBC/98	Inh	[Fault inhibit assign.] (故障禁止分配)	7125 =16#1BD5	2029/1A	84/01/7E	274
5FBC/99	EtF	[External fault ass.] (外部故障定义)	7131 = 16#1BDB	2029/20	84/01/84	269
5FBC/9A	SCS	Save configuration (保存配置)	8001 = 16#1F41	2032/2	9C/01/9A	69
5FBC/9B	FCS	Restore configuration (恢复配置)	8002 = 16#1F42	2032/3	9C/01/9B	69
5FBC/9C	CHA1	Assignment for 2 sets (针对 2 组的定义)	8021 = 16#1F55	2032/16	9C/01/9C	70
5FBC/9C	CnF1	[2 Configurations] (2 个配置)	8021 = 16#1F55	2032/16	89/01/16	251
5FBC/9C	CNF1	Assignment for 2 configurations (针对 2 个配置的定义)	8021 = 16#1F55	2032/16	9C/01/9C	67
5FBC/9D	CHA2	Assignment for 3 sets (针对 3 组的定义)	8022 = 16#1F56	2032/17	9C/01/9D	70
5FBC/9D	CnF2	[3 Configurations] (3 个配置)	8022 = 16#1F56	2032/17	89/01/17	252
5FBC/9D	CNF2	Assignment for 3 configurations (针对 3 个配置的定义)	8022 = 16#1F56	2032/17	9C/01/9D	67
5FBC/9E	CHM	[Multimotors] (多电机配置)	8025 = 16#1F59	2032/1A	89/01/1A	251
5FBC/9F	CHCF	[Profile] (配置文件)	8401 = 16#20D1	2036/2	8B/01/02	193
5FBC/A0	COP	[Copy channel 1 <--> 2] (复制通道 1 <--> 2)	8402 = 16#20D2	2036/3	8B/01/03	195
5FBC/A2	rFC	[Ref. 2 switching] (给定 2 切换)	8411 = 16#20DB	2036/C	8B/01/0C	195

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBC/A3	rCb	[Ref 1B switching] (给定 1B 切换)	8412 = 16#20DC	2036/D	8B/01/0D	198
5FBC/A4	Fr1	[Ref.1 channel] (给定 1 通道)	8413 = 16#20DD	2036/E	8B/01/0E	193
5FBC/A5	Fr2	[Ref.2 channel] (给定 2 通道)	8414 = 16#20DE	2036/F	8B/01/0F	195
5FBC/A6	Fr1b	[Ref.1B channel] (给定 1B 通道)	8415 = 16#20DF	2036/10	8B/01/10	198
5FBC/A7	CCS	[Cmd switching] (命令切换)	8421 = 16#20D1	2036/16	8B/01/16	194
5FBC/A8	Cd1	[Cmd channel 1] (命令通道 1)	8423 = 16#20E7	2036/18	8B/01/18	194
5FBC/A9	Cd2	[Cmd channel 2] (命令通道 2)	8424 = 16#20E8	2036/19	8B/01/19	194
5FBC/AD	SPM	[Ref. memo ass.] (给定记忆分配)	8491 = 16#212B	2036/5C	8B/01/5C	218
5FBC/B3	rPS	[Ramp switching] (斜坡切换)	9010 = 16#2332	203C/B	8E/01/0B	203
5FBC/B5	LC2	[Current limit 2] (电流限幅选择)	9202 = 16#23F2	203E/3	8F/01/03	243
5FBC/B6	tLA	[AI torque limit. activ.] (激活 AI 转矩限幅功能)	9210 = 16#23FA	203E/B	8F/01/0B	241
5FBC/B7	tLC	[Analog limit. act.] (激活模拟输入限幅)	9213 = 16#23FD	203E/E	8F/01/0E	242
5FBC/B8	tAA	[Torque ref. assign.] (转矩给定分配)	9214 = 16#23FE	203E/F	8F/01/0F	242
5FBC/B9	tSS	[Trq/spd switching] (转矩 / 速度切换)	9220 = 16#2404	203E/15	8F/01/15	238
5FBC/BA	tr1	[Torque ref. channel] (转矩给定通道)	9221 = 16#2405	203E/16	8F/01/16	238
5FBC/BB	tSd	[Torque ref. sign] (转矩给定符号分配)	9222 = 16#2406	203E/17	8F/01/17	239
5FBC/BC	tSt	[Torque control stop] (转矩管理停车类型)	9227 = 16#240B	203E/1C	8F/01/1C	239
5FBC/BD	tOb	[Torq. ctrl fault mgt] (转矩管理超时响应)	9228 = 16#240C	203E/1D	8F/01/1D	240
5FBC/BE	SSb	[Trq/I limit. stop] (转矩 / 电流超限管理)	9240 =16#2418	203E/29	8F/01/29	277
5FBC/EF	tUL	[Auto-tune assign.] (自整定定义)	9610 = 16#258A	2042/B	91/01/0B	253
5FBC/F1	bLC	[Brake assignment] (制动分配)	10001 = 16#2711	2046/2	93/01/02	221
5FBC/F2	bCI	[Brake contact] (制动接触器)	10009 = 16#2719	2046/A	93/01/0A	221
5FBC/F3 (位 0)	brH0	[BRH b0]	10050 = 16# 2742 (位 0)	2046/33 (位 0)	93/01/33 (位 0)	224
5FBC/F3 (位 1)	brH1	[BRH b1]	10050 = 16# 2742 (位 1)	2046/33 (位 1)	93/01/33 (位 1)	224
5FBC/F3 (位 2)	brH2	[BRH b2]	10050 = 16# 2742 (位 2)	2046/33 (位 2)	93/01/33 (位 2)	224
5FBC/F3 (位 3)	brH3	[BRH b3]	10050 = 16# 2742 (位 3)	2046/33 (位 3)	93/01/33 (位 3)	224
5FBC/F3 (位 4)	brH4	[BRH b4]	10050 = 16# 2742 (位 4)	2046/33 (位 4)	93/01/33 (位 4)	225
5FBC/F4	PES	[Weight sensor ass.] (称重传感器分配)	10070 = 16#2756	2046/47	93/01/47	226
5FBC/F5	LP1	[Point 1 X] (点 1X)	10071 = 16#2757	2046/48	93/01/48	226

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBC/F6	CP1	[Point 1Y] (点 1Y)	10072 = 16#2758	2046/49	93/01/49	226
5FBC/F7	LP2	[Point 2 X] (点 2X)	10073 = 16#2759	2046/4A	93/01/4A	226
5FBC/F8	CP2	[Point 2Y] (点 2Y)	10074 = 16#275A	2046/4B	93/01/4B	227
5FBC/F9	IbrA	[Ibr 4-20 mA loss] (mA 信号缺失时的 ibr)	10075 = 16#275B	2046/4C	93/01/4C	227
5FBC/FE	rrS	[Reverse assign.] (反转)	11105 = 16#2B61	2051/6	98/01/6A	166
5FBC/FF	JOG	[JOG] (寸动)	11110 = 16#2B66	2051/B	98/01/6F	209
5FBD/02	nSt	[Freewheel stop ass.] (自由停车定义)	11202 = 16#2BC2	2052/3	99/01/03	205
5FBD/03	dCI	[DC injection assign.] (直流注入定义)	11203 = 16#2BC3	2052/4	99/01/04	206
5FBD/04	FSt	[Fast stop assign.] (快速停车定义)	11204 = 16#2BC4	2052/5	99/01/05	205
5FBD/06	PS2	[2 preset speeds] (二个预置速度)	11401 = 16#2C89	2054/2	9A/01/02	210
5FBD/07	PS4	[4 preset speeds] (四个预置速度)	11402 = 16#2C8A	2054/3	9D/01/07	210
5FBD/08	PS8	[8 preset speeds] (八个预置速度)	11403 = 16#2C8B	2054/4	9A/01/04	211
5FBD/09	PS16	[16 preset speeds] (十六个预置速度)	11404 = 16#2C8C	2054/5	9A/01/05	211
5FBD/0A	USP	[+ speed assignment] (加速设置)	11501 = 16#2CED	2055/2	9A/01/66	215
5FBD/0B	dSP	[-Speed assignment] (减速分配)	11502 = 16#2CEE	2055/3	9A/01/67	215
5FBD/0C	Str	[Reference saved] (加减速给定保存到)	11503 =16#2CEF	2055/4	9A/01/68	215
5FBD/0E	USI	[+ speed assignment] (加速设置)	11520 = 16#2D00	2055/15	9D/01/0E	216
5FBD/0F	dSI	[-Speed assignment] (减速分配)	11521 = 16#2D01	2055/16	9A/01/7A	216
5FBD/10	LAF	[Stop FW limit sw.] (正向停车限位)	11601 = 16#2D51	2056/2	9B/01/02	220
5FBD/11	LAr	[Stop RV limit sw.] (反向停车限位)	11602 = 16#2D52	2056/3	9B/01/03	220
5FBD/12	LAS	[Stop type] (停车类型)	11603 = 16#2D53	2056/4	9B/01/04	220
5FBD/13	SA2	[Summing ref. 2] (加给定 2)	11801 = 16#2E19	2058/2	9C/01/02	199
5FBD/14	SA3	[Summing ref. 3] (加给定 3)	11802 = 16#2E1A	2058/3	9C/01/03	199
5FBD/15	dA2	[Subtract ref. 2] (减给定 2)	11811 = 16#2E23	2058/C	9C/01/0C	199
5FBD/16	dA3	[Subtract ref. 3] (减给定 3)	11812 = 16#2E24	2058/D	9C/01/0D	199
5FBD/17	MA2	[Multiplier ref. 2] (乘给定 2)	11821 = 16#2E2D	2058/16	9C/01/16	200
5FBD/18	MA3	[Multiplier ref. 3] (乘给定 3)	11822 = 16#2E2E	2058/17	9C/01/17	200
5FBD/19	PIF	[PID feedback ass.] (PID 反馈定义)	11901 = 16#2E7D	2059/2	9C/01/66	230
5FBD/1A	PII	[Act. internal PID ref.] (选择内部 PID 给定)	11908 = 16#2E84	2059/9	9C/01/6D	231
5FBD/1B	Pr2	[2 preset PID ref.] (二个预置 PID 给定)	11909 = 16#2E85	2059/A	9C/01/6E	236
5FBD/1C	Pr4	[4 preset PID ref.] (四个预置 PID 给定)	11910 = 16#2E86	2059/B	9C/01/6F	236

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBD/1E	PIS	[PID integral reset] (PID 积分重置)	11944 = 16#2EA8	2059/2D	9C/01/91	234
5FBD/1F	FPI	[Speed ref. assign.] (速度给定定义)	11950 = 16#2EAE	2059/33	9C/01/97	234
5FBD/20	PIM	[Manual reference] (手动给定)	11954 = 16#2EB2	2059/37	9C/01/9B	235
5FBD/21	rSL	[PID wake up thresh.] (PID 唤醒误差阀值)	11960 = 16#2DB5	2059/3D	9C/01/A1	235
5FBD/22	PAU	[Auto/Manual assign.] (自动 / 手动定义)	11970 = 16#2EC2	2059/47	9C/01/AB	235
5FBD/23	EnA	[ENA system] (ENA 系统)	12101 = 16#2F45	205B/2	9D/01/66	161
5FBD/24	trC	[Yarn control] (摆频控制分配)	12201 = 16#2FA9	205C/2	9E/01/02	254
5FBD/25	rtr	[Init. traverse ctrl] (摆频控制复位)	12210 = 16#2FB2	205C/B	9E/01/0B	257
5FBD/26	SnC	[Counter wobble] (反相摆频同步)	12212 = 16#2FB4	205C/D	9E/01/0D	256
5FBD/27	EbO	[End reel] (卷绕结束)	12213 = 16#2FB5	205C/E	9E/01/0E	255
5FBD/28	tSY	[Sync. wobble] (反相摆频同步输出)	12214 = 16#2FB6	205C/F	9E/01/0F	256
5FBD/29	HSO	[High speed hoisting] (高速度提升)	12301 = 16#300D	205D/2	9E/01/66	228
5FBD/2A	U0	[U0]	12401 = 16#3071	205E/2	9F/01/02	150
5FBD/2B	U1	[U1]	12403 = 16#3073	205E/4	9F/01/04	151
5FBD/2C	F1	[F1]	12404 = 16#3074	205E/5	9F/01/05	151
5FBD/2D	U2	[U2]	12405 = 16#3075	205E/6	9F/01/06	151
5FBD/2E	F2	[F2]	12406 = 16#3076	205E/7	9F/01/07	151
5FBD/2F	U3	[U3]	12407 = 16#3077	205E/8	9F/01/08	151
5FBD/30	F3	[F3]	12408 = 16#3078	205E/9	9F/01/09	152
5FBD/31	U4	[U4]	12409 = 16#3079	205E/9	9F/01/0A	152
5FBD/32	F4	[F4]	12410 = 16#307A	205E/B	9F/01/0B	152
5FBD/33	U5	[U5]	12411 = 16#307B	205E/C	9F/01/0C	152
5FBD/34	F5	[F5]	12412 = 16#307C	205E/D	9F/01/0D	152
5FBD/35	SAF	[Stop FW limit sw.] (正转停止限位)	12501 = 16#30D5	205F/2	9F/01/66	247
5FBD/36	SAr	[Stop RV limit sw.] (反转停止限位)	12502 = 16#30D6	205F/3	9F/01/67	247
5FBD/37	dAF	[Slowdown forward] (正转减速限位开关)	12503 = 16#30D7	205F/4	9F/01/68	248
5FBD/38	dAr	[Slowdown reverse] (反转减速限位开关)	12504 = 16#30D8	205F/5	9F/01/69	248
5FBD/39	dSF	[Deceleration type] (限位减速自适应)	12505 = 16#30D9	205F/6	9F/01/6A	249
5FBD/3A	PAS	[Stop type] (停车类型)	12506 = 16#30DA	205F/7	9F/01/6B	249
5FBD/3B	CLS	[Disable limit sw.] (限位开关无效)	12507 = 16#30DB	205F/8	9F/01/6C	248
5FBD/3C	SUL	[Motor surge limit.] (电机电压波动限幅)	12601 = 16#3139	2060/2	A0/01/02	162

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBD/3D	SOP	[Volt surge limit. opt] (瞬态过压限幅优化)	12602 = 16#313A	2060/3	A0/01/03	163
5FBD/3E	nMA1	Communication scanner, address of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的地址)	12701 = 16#319D	2061/2	A0/01/66	129
5FBD/3F	nMA2	Communication scanner, address of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的地址)	12702 = 16#319E	2061/3	A0/01/67	129
5FBD/40	nMA3	Communication scanner, address of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的地址)	12703 = 16#319F	2061/4	A0/01/68	129
5FBD/41	nMA4	Communication scanner, address of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的地址)	12704 = 16#31A0	2061/5	A0/01/69	129
5FBD/42	nMA5	Communication scanner, address of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的地址)	12705 = 16#31A1	2061/6	A0/01/6A	130
5FBD/43	nMA6	Communication scanner, address of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的地址)	12706 = 16#31A2	2061/7	A0/01/6B	130
5FBD/44	nMA7	Communication scanner, address of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的地址)	12707 = 16#31A3	2061/8	A0/01/6C	130
5FBD/45	nMA8	Communication scanner, address of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的地址)	12708 = 16#31A4	2061/9	A0/01/6D	130
5FBD/46	nCA1	Communication scanner, address of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的地址)	12721 = 16#31B1	2061/16	A0/01/7A	128
5FBD/47	nCA2	Communication scanner, address of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的地址)	12722 = 16#31B2	2061/17	A0/01/7B	128
5FBD/48	nCA3	Communication scanner, address of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的地址)	12723 = 16#31B3	2061/18	A0/01/7C	128
5FBD/49	nCA4	Communication scanner, address of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的地址)	12724 = 16#31B4	2061/19	A0/01/7D	128
5FBD/4A	nCA5	Communication scanner, address of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的地址)	12725 = 16#31B5	2061/1A	A0/01/7E	128
5FBD/4B	nCA6	Communication scanner, address of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的地址)	12726 = 16#31B6	2061/1B	A0/01/7F	129
5FBD/4C	nCA7	Communication scanner, address of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的地址)	12727 = 16#31B7	2061/1C	A0/01/80	129
5FBD/4D	nCA8	Communication scanner, address of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的地址)	12728 = 16#31B8	2061/1D	A0/01/81	129
5FBD/54	CHA1	[2 Parameter sets] (2 个参数组)	12902 = 16#3266	2063/3	A1/01/67	250
5FBD/55	CHA2	[3 Parameter sets] (3 个参数组)	12903 = 16#3267	2063/4	A1/01/68	250
5FBD/56	rCA	[Output contact. fdbk] (输出接触器反馈)	13103 = 16#332F	2065/4	A2/01/68	245
5FBD/57	OCC	[Out. contactor ass.] (输出接触器定义)	13104 = 16#3330	2065/5	A2/01/69	245
5FBD/58	PGA	[Reference type] (给定类型)	13301 = 16#33F5	2067/2	A3/01/66	177
5FBD/59	PIL	[RP min value] (RP 最小值)	13302 = 16#33F6	2067/3	A3/01/67	176

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBD/5A	PFr	[RP max value] (RP 最大值)	13303 = 16#33F7	2067/4	A3/01/68	176
5FBD/5B	PFI	[RP filter] (RP 滤波器)	13304 = 16#33F8	2067/5	A3/01/69	176
5FBD/5C	EIL	[Freq. min value] (频率最小值)	13310 = 16#33FE	2067/B	A3/01/6F	178
5FBD/5D	EFr	[Freq. max value] (频率最大值)	13311 = 16#33FF	2067/C	A3/01/70	178
5FBD/5E	EFI	[Freq. signal filter] (频率信号滤波器)	13312 = 16#3400	2067/D	A3/01/71	178
5FBD/5F	PHr	[Output Ph rotation] (改变输出相序)	13401 = 16#3459	2068/2	A4/01/02	150
5FBD/60	FN1	[F1 key assignment] (F1 键定义)	13501 = 16#34BD	2069/2	A4/01/66	196
5FBD/61	FN2	[F2 key assignment] (F2 键定义)	13502 = 16#34BE	2069/3	A4/01/67	196
5FBD/62	FN3	[F3 key assignment] (F3 键定义)	13503 = 16#34BF	2069/4	A4/01/68	196
5FBD/63	FN4	[F4 key assignment] (F4 键定义)	13504 = 16#34C0	2069/5	A4/01/69	197
5FBD/6C	bMP	[HMI cmd.] (HMI 命令)	13529 = 16#34D9	2069/1E	A4/01/82	197
5FBD/6D	LES	[Drive lock] (变频器锁定)	13601 = 16#3521	206A/2	A5/01/02	244
5FBD/6E	LLC	[Line contactor ass.] (输入接触器设置)	13602 = 16#3522	206A/3	A5/01/03	244
5FBD/6F	LCt	[Mains V. time out] (输入电压超时检测)	13603 = 16#3523	206A/4	A5/01/04	244
5FBD/70	UrES	[Evacuation Input V.] (电网电压)	13801 =16#35E9	206C/2	A6/01/02	270
5FBD/71	USL	[Undervoltage level] (欠压故障电压)	13802 =16#35EA	206C/3	A6/01/03	270
5FBD/72	USb	[UnderV. fault mgt] (欠压管理)	13803 =16#35EB	206C/4	A6/01/04	270
5FBD/73	USt	[Undervolt. time out] (欠压故障延时)	13804 =16#35EC	206C/5	A6/01/05	270
5FBD/74	UPL	[Prevention level] (欠压保护电压)	13811 =16#35F3	206C/C	A6/01/0C	271
5FBD/76	rFt	[Evacuation assign.] (撤离功能分配)	13831 = 16#3607	206C/20	A6/01/20	258
5FBD/77	rSU	[Evacuation Input V.] (撤离电压)	13832 = 16#3608	206C/21	A6/01/21	258
5FBD/78	dCO	[Precharge cont. ass.] (预充电控制定义)	13841 = 16#3611	206C/2A	A6/01/2A	259
5FBD/79	FLI	[Fluxing assignment] (预磁分配)	13901 = 16#364D	206D/2	A6/01/66	219
5FBD/7A	PPI	[Pairing password] (配对密码)	14001 = 16#36B1	206E/2	A7/01/02	279
5FBD/7B	bbA	[Braking balance] (制动平衡)	14102 = 16#3716	206F/3	A7/01/67	164
5FBD/7C	brO	[DB res. protection] (制动电阻器保护)	14111 =16#371F	206F/C	A7/01/70	278
5FBD/7D	brP	[DB Resistor Power] (制动电阻器功率)	14112 =16#3720	206F/D	A7/01/71	278
5FBD/7E	brU	[DB Resistor value] (制动电阻阻值)	14113 =16#3721	206F/E	A7/01/72	278
5FBD/7F	tHb	DBR thermal state (DBR 热状态)	14114 = 16#3722	206F/F	A7/01/73	92
5FBD/80	UC2	[Vector Control 2pt] (矢量控制 2 点功能)	14201 = 16#3779	2070/2	A8/01/02	153
5FBD/81	UCP	[V. constant power] (恒功率最大电压)	14202 = 16#377A	2070/3	A8/01/03	153

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBD/82	FCP	[Freq. Const Power] (恒功率最大频率)	14203 = 16#377B	2070/4	A8/01/04	153
5FBD/83	LbA	[Load sharing] (负载平衡)	14301 = 16#37DD	2071/2	A8/01/66	164
5FBD/88	PSt	[Stop Key priority] (STOP 键优先)	64002 = 16#FA02	2262/3	94/01/06	193
5FBF/02	SFr	[Switching freq.] (开关频率)	3102 = 16#C1E	2001/3	70/01/67	162
5FBF/06	UCb	[Sensitivity] (灵敏度)	3111 = 16#C27	2001/C	70/01/70	263
5FBF/07	ECt	[Encoder check time] (编码器检查时间)	5609 =16#15E9	201A/A	7D/01/0A	276
5FBF/08	Odt	[OutPh time detect] (输出缺相演示)	7081 = 16#1BA9	2028/52	84/01/52	266
5FBF/1E	ACC	[Acceleration] (加速时间)	9001 = 16#2329	203C/2	8E/01/02	201
5FBF/1F	dEC	[Deceleration] (减速时间)	9002 = 16#232A	203C/3	8E/01/03	201
5FBF/24	AC2	[Acceleration 2] (第二加速时间)	9012 = 16#2334	203C/D	8E/01/0D	203
5FBF/24	AC2	[Acceleration 2] (第二加速时间)	9012 = 16#2334	203C/D	8E/01/0D	217
5FBF/25	dE2	[Deceleration 2] (第二减速时间)	9013 = 16#2335	203C/E	8E/01/0E	203
5FBF/25	dE2	[Deceleration 2] (第二减速时间)	9013 = 16#2335	203C/E	8E/01/0E	217
5FBF/26	Inr	[Ramp increment] (斜坡增量)	9020 = 16#233C	203C/15	8E/01/15	201
5FBF/28	SIt	[Speed time integral] (速度环时间常数)	9104 = 16#2390	203D/5	8E/01/69	146
5FBF/29	SFC	[K speed loop filter] (速度环滤波系数)	9105 = 16#2391	203D/6	8E/01/6A	145
5FBF/2B	CL2	[I Limit. 2 value] (电流限幅 2)	9203 = 16#23F3	203E/4	8F/01/04	243
5FBF/2C	tLIM	[Motoring torque lim] (电动状态转矩限幅)	9211 = 16#23FB	203E/C	8F/01/0C	241
5FBF/2D	tLIG	[Gen. torque lim] (发电状态转矩限幅)	9212 = 16#23FC	203E/D	8F/01/0D	241
5FBF/2E	dbn	[Negative deadband] (负静带)	9223 = 16#2407	203E/18	8F/01/18	240
5FBF/2F	dbP	[Positive deadband] (正静带)	9224 = 16#2408	203E/19	8F/01/19	240
5FBF/30	trt	[Torque ratio] (转矩系数)	9225 = 16#2409	203E/1A	8F/01/1A	239
5FBF/31	trP	[Torque ramp time] (转矩斜坡时间)	9226 = 16#240A	203E/1B	8F/01/1B	239
5FBF/32	rtO	[Torque R. time out] (转矩管理超时)	9229 = 16#240D	203E/1E	8F/01/1E	240
5FBF/33	SPt	[Spin time] (磁通保持时间)	9230 = 16#240E	203E/1F	8F/01/1F	240
5FBF/34	StO	[Trq/I limit. time out] (转矩 / 电流超限延时)	9241 =16#2419	203E/2A	8F/01/2A	277
5FBF/35	Int	[Torque unit] (力矩单位)	9260 = 16#242C	203E/3D	8F/01/3D	238
5FBF/36	bEn	[Brake engage freq] (刹车闭合频率)	10003 = 16#2713	2046/4	93/01/04	222
5FBF/3B	bSt	[Movement type] (运动类型)	10008 = 16#2718	2046/9	93/01/09	221
5FBF/3C	tbE	[Brake engage delay] (刹车抱紧时间)	10010 = 16#271A	2046/B	93/01/0B	223
5FBF/3D	Ird	[Brake release I Rev] (刹车释放电流 (反转))	10011 = 16#271B	2046/C	93/01/0C	222

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBF/3F	JdC	[Jump at reversal] (变转向频率跳变值)	10013 = 16#271D	2046/E	93/01/0E	223
5FBF/40	brr	[Current ramp time] (电流斜坡时间)	10015 = 16#271F	2046/10	93/01/10	225
5FBF/41	bEd	[Engage at reversal] (反转时制动)	10020 = 16#2724	2046/15	93/01/15	223
5FBF/42	ttr	[Time to restart] (再起动等待时间)	10022 = 16#2726	2046/17	93/01/17	224
5FBF/44	tdC1	[Auto DC inj. time 1] (自动直流注入时间 1)	10402 = 16#28A2	204A/3	95/01/03	208
5FBF/45	SdC1	[Auto DC inj. level 1] (自动直流注入电流 1)	10403 = 16#28A3	204A/4	95/01/04	208
5FBF/45	SdC1	[Auto DC inj. level 1] (自动直流注入电流 1)	10403 = 16#28A3	204A/4	95/01/04	223
5FBF/46	tdC2	[Auto DC inj. time 2] (自动直流注入时间 2)	10404 = 16#28A4	204A/5	95/01/05	208
5FBF/47	SdC2	[Auto DC inj. level 2] (自动直流注入电流 2)	10405 = 16#28A5	204A/6	95/01/06	208
5FBF/4C	ttd2	[Motor2 therm. level] (电机热阀值 2)	11006 = 16#2AFE	2050/7	98/01/07	264
5FBF/4C	ttd2	[Motor2 therm. level] (电机热阀值 2)	11006 = 16#2AFE	2050/7	98/01/07	268
5FBF/4D	ttd3	[Motor3 therm. level] (电机热阀值 3)	11007 = 16#2AFF	2050/8	98/01/08	264
5FBF/4D	ttd3	[Motor3 therm. level] (电机热阀值 3)	11007 = 16#2AFF	2050/8	98/01/08	268
5FBF/4E	tHA	[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	11009 = 16#2B01	2050/A	98/01/0A	267
5FBF/4E	tHA	[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	11009 = 16#2B01	2050/A	98/01/0A	268
5FBF/50	JGF	[Jog frequency] (寸动频率)	11111 = 16#2B67	2051/C	98/01/70	209
5FBF/53	tdC	[DC injection time 2] (直流注入时间 2)	11211 = 16#2BCB	2052/C	99/01/0C	207
5FBF/53	tdC	[DC injection time 2] (直流注入时间 2)	11211 = 16#2BCB	2052/C	99/01/0C	281
5FBF/54	IdC2	[DC inject. level 2] (直流注入电流 2)	11212 = 16#2BCC	2052/D	99/01/0D	207
5FBF/54	IdC2	[DC inject. level 2] (直流注入电流 2)	11212 = 16#2BCC	2052/D	99/01/0D	281
5FBF/55	tdI	[DC injection time 1] (直流注入时间 1)	11213 = 16#2BCD	2052/E	99/01/0E	206
5FBF/55	tdI	[DC injection time 1] (直流注入时间 1)	11213 = 16#2BCD	2052/E	99/01/0E	281
5FBF/5F	SP9	[Preset speed 9] (预置速度 9)	11417 = 16#2C99	2054/12	9A/01/12	213
5FBF/60	SP10	[Preset speed 10] (预置速度 10)	11418 = 16#2C9A	2054/13	9A/01/13	213
5FBF/61	SP11	[Preset speed 11] (预置速度 11)	11419 = 16#2C9B	2054/14	9A/01/14	213
5FBF/62	SP12	[Preset speed 12] (预置速度 12)	11420 = 16#2C9C	2054/15	9A/01/15	213
5FBF/64	SP14	[Preset speed 14] (预置速度 14)	11422 = 16#2C9E	2054/17	9A/01/17	214
5FBF/65	SP15	[Preset speed 15] (预置速度 15)	11423 = 16#2C9F	2054/18	9A/01/18	214
5FBF/66	SP16	[Preset speed 16] (预置速度 16)	11424 = 16#2CA0	2054/19	9A/01/19	214
5FBF/6A	PIF1	[Min PID feedback] (PID 反馈最小值)	11904 = 16#2E80	2059/5	9C/01/69	230
5FBF/6B	PIF2	[Max PID feedback] (PID 反馈最大值)	11905 = 16#2E81	2059/6	9C/01/6A	230

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBF/6C	PIP1	[Min PID reference] (PID 给定最小值)	11906 = 16#2E82	2059/7	9C/01/6B	231
5FBF/6D	PIP2	[Max PID reference] (PID 给定最大值)	11907 = 16#2E83	2059/8	9C/01/6C	231
5FBF/6E	RPI	[Internal PID ref.] (内部 PID 给定)	11920 = 16#2E90	2059/15	9C/01/79	231
5FBF/6F	rP2	[Preset ref. PID 2] (预置给定 PID 2)	11921 = 16#2E91	2059/16	9C/01/7A	237
5FBF/70	rP3	[Preset ref. PID 3] (预置给定 PID 3)	11922 = 16#2E92	2059/17	9C/01/7B	237
5FBF/76	POL	[Min PID output] (PID 最小输出值)	11952 = 16#2EB0	2059/35	9C/01/99	232
5FBF/77	POH	[Max PID output] (PID 最大输出值)	11953 = 16#2EB1	2059/36	9C/01/9A	233
5FBF/7B	PrP	[PID ramp] (PID 斜坡)	11984 = 16#2ED0	2059/55	9C/01/B9	232
5FBF/7C	GPE	[ENA prop.gain] (ENA 比例增益)	12103 = 16#2F47	205B/4	9D/01/68	161
5FBF/7D	GIE	[ENA integral gain] (ENA 积分增益)	12104 = 16#2F48	205B/5	9D/01/69	161
5FBF/7E	rAP	[Reduction ratio] (ENA 变速箱减速比)	12105 = 16#2F49	205B/6	9D/01/6A	161
5FBF/7F	trH	[Traverse high] (摆频上限频率)	12202 = 16#2FAA	205C/3	9E/01/03	254
5FBF/80	trL	[Traverse Low] (摆频下限频率)	12203 = 16#2FAB	205C/4	9E/01/04	254
5FBF/81	qSH	[Quick step High] (上限突跳频率)	12204 = 16#2FAC	205C/5	9E/01/05	254
5FBF/82	qSL	[Quick step Low] (下限突跳频率)	12205 = 16#2FAD	205C/6	9E/01/06	254
5FBF/83	tUP	[Traverse ctrl. accel.] (摆频控制加速时间)	12206 = 16#2FAE	205C/7	9E/01/07	255
5FBF/84	tdn	[Traverse ctrl. decel] (摆频控制减速时间)	12207 = 16#2FAF	205C/8	9E/01/08	255
5FBF/85	tbO	[Reel time] (卷绕时间)	12208 = 16#2FAB	205C/9	9E/01/09	255
5FBF/86	dtF	[Decrease ref. speed] (摆频基频减小量)	12211 = 16#2FB3	205C/C	9E/01/0C	256
5FBF/87	CLO	[High speed I Limit] (高速电流限幅)	12302 = 16#300E	205D/3	9E/01/67	229
5FBF/88	COF	[Motor speed coeff.] (电机速度系数 (上升))	12303 = 16#300F	205D/4	9E/01/68	228
5FBF/89	COr	[Gen. speed coeff] (电机速度系数 (下降))	12304 = 16#3010	205D/5	9E/01/69	228
5FBF/8A	OSP	[Measurement spd] (负载测算速度)	12305 = 16#3011	205D/6	9E/01/6A	228
5FBF/8B	SCL	[I Limit. frequency] (电流限幅阀值频率)	12306 = 16#3012	205D/7	9E/01/6B	229
5FBF/8C	tOS	[Load measuring tm.] (负载测算时间)	12307 = 16#3013	205D/8	9E/01/6C	228
5FBF/CB	PtC1	[PTC1 probe] (PTC1 传感器)	13201 = 16#3391	2066/2	A3/01/02	260
5FBF/CC	PtC2	[PTC2 probe] (PTC2 传感器)	13202 = 16#3392	2066/3	A3/01/03	260
5FBF/CD	PtCL	[LI6 = PTC probe] (LI6 = PTC 传感器)	13203 = 16#3396	2066/4	A3/01/04	260
5FBF/CE	tbS	[DC bus maintain tm] (母线电压维持时间)	13812 =16#35F4	206C/D	A6/01/0D	271
5FBF/CF	tSM	[UnderV. restart tm] (欠压重起动延时)	13813 =16#35F5	206C/E	A6/01/0E	271
5FBF/D0	StM	[Max stop time] (最大停车时间)	13814 =16#35EC	206C/F	A6/01/0F	271

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
5FBF/D4	Ubr	[Braking level] (制动单元释能阀值)	14101 = 16#3715	206F/2	A7/01/66	164
5FBF/D5	LbC	[Load correction] (负载修正)	14302 = 16#37DE	2071/3	A8/01/67	164
5FBF/D6	LbC1	[Correction min spd] (负载修正 – 频率下限)	14303 = 16#37DF	2071/4	A8/01/68	165
5FBF/D7	LbC2	[Correction max spd] (负载修正 – 频率上限)	14304 = 16#37E0	2071/5	A8/01/69	165
5FBF/D8	LbC3	[Torque offset] (转矩偏置)	14305 = 16#37E1	2071/6	A8/01/6A	165
5FBF/D9	LbF	[Sharing filter] (负载分配滤波器)	14306 = 16#37E2	2071/7	A8/01/6B	165
5FC2/06	Ctt	[Motor control type] (电机控制类型)	9607 = 16#2587	2042/8	91/01/08	150
5FC2/08	tUS	[Auto tuning status] (自整定状态)	9609 = 16#2589	2042/A	91/01/0A	150
5FC2/0A	nPr	[Rated motor power] (电机额定功率)	9613 = 16#258D	2042/E	91/01/0E	148
5FC2/0B	AUt	[Automatic autotune] (自整定)	9615 = 16#258F	2042/10	91/01/10	149
5FC2/0E	UFr	[IR compensation] (IR 补偿)	9623 = 16#2597	2042/18	91/01/18	156
5FC2/11	rSA	[R1w] (冷态定子电阻 (R1w))	9642 = 16#25AA	2042/2B	91/01/2B	158
5FC2/15	IdA	[Idw] (Im 额定励磁电流 (A))	9652 = 16#25B4	2042/35	91/01/35	158
5FC2/19	LFA	[Lfw] (Ls 漏电感 (uH))	9662 = 16#25BE	2042/3F	91/01/3F	158
5FC2/1C	trA	[T2w] (转子时间常数 (T2w))	9667 = 16#25C3	2042/44	91/01/44	158
5FC2/1E	nCrS	[Nominal I sync.] (同步电机额定电流)	9670 = 16#25C6	2042/47	91/01/47	154
5FC2/1F	nSPS	[Nom motor spdsync] (同步电机额定速度)	9671 = 16#25C7	2042/48	91/01/48	154
5FC2/20	PPnS	[Pole pairs] (同步电机极对数)	9672 = 16#25C8	2042/49	91/01/49	154
5FC2/21	PHS	[Syn. EMF constant] (同步电机电动势)	9673 = 16#25C9	2042/4A	91/01/4A	154
5FC2/22	LdS	[Autotune L d-axis] (定子 d 轴电感)	9674 = 16#25CA	2042/4B	91/01/4B	154
5FC2/23	LqS	[Autotune L q-axis] (定子 q 轴电感)	9675 = 16#25CB	2042/4C	91/01/4C	155
5FC2/24	FrSS	[Nominal freq sync.] (同步电机额定频率)	9679 = 16#25CF	2042/50	91/01/50	159
5FC2/26	rSAS	[Cust. stator R syn] (同步电机定子电阻)	9682 = 16#25D2	2042/53	91/01/53	155
5FC8/32	O50	"Controller Inside" HMI exchange word 50 (“内置控制器” 人机交互交换字 50)	6450 = 16#1932	2022/33	81/01/33	139
6048/1	SPAL	Acceleration speed delta (加速速度变化量)	8611 = 16#21A3	6048/1	8C/01/0C	140
6048/2	SPAt	Acceleration time delta (加速时间变化量)	8613 = 16#21A5	6048/2	8C/01/0E	140
6049/1	SPdL	Deceleration speed delta (减速速度变化量)	8614 = 16#21A6	6049/1	8C/01/0F	140
6049/2	SPdt	Deceleration time delta (减速时间变化量)	8616 = 16#21A8	6049/2	8C/01/11	141
604B/1	SPFn	Speed setpoint factor numerator (速度 Setpoint 因数分子)	8642 = 16#21C2	604B/1	8C/01/2B	141
604B/2	SPFd	Speed setpoint factor denominator (速度 Setpoint 因数分母)	8643 = 16#21C3	604B/2	8C/01/2C	142
9F/01/63	SP13	[Preset speed 13] (预置速度 13)	11421 = 16#2C9D	2054/16	9A/01/16	214

参数 INTERBUS 地址索引

INTERBUS 索引号	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	DeviceNet 路径	页码
9F/01/71	rP4	[Preset ref. PID 4] (预置给定 PID 4)	11923 = 16#2E93	2059/18	9C/01/7C	237

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
2A/01/07	rFrd	Output speed (输出速度)	8604 = 16#219C	6044	6044	87
2A/01/08	LFRD	Speed reference (速度给定)	8602 = 16#219A	6042	6042	77
2A/01/09	LCr	Motor current (电机电流)	3204 = 16#0C84	2002/5	5FB9/06	88
2A/01/0A	ItH	[Mot. therm. current] (电机热保护电流)	9622 = 16#2596	2042/17	5FB3/DB	145
2A/01/0B	Otrn	Output torque (Nm) (输出力矩， Nm)	3216 = 16#0C90	2002/11	5FB9/10	88
2A/01/0C	LtCr	Torque reference (Nm) (力矩给定， Nm)	9261 = 16#242D	203E/3E	5FB6/3D	77
2A/01/12	ACCd	ODVA acceleration time (ODVA 加速时间)	-	-	-	143
2A/01/13	dECd	ODVA deceleration time (ODVA 减速时间)	-	-	-	143
70/01/0C	nCV	Drive nominal rating (变频器额定值)	3011 = 16#0BC3	2000/C	5FB0/02	124
70/01/0D	UCAL	Drive line voltage (变频器线电压)	3012 = 16#0BC4	2000/D	5FB0/03	124
70/01/10	bFr	[Standard mot. freq] (标准电机频率)	3015 = 16#BC7	2000/10	5FBC/05	148
70/01/12	InV	Rated drive current (变频器额定电流)	3017 = 16#0BC9	2000/12	5FB0/07	124
70/01/35	CFG	[Macro configuration] (宏配置)	3052 = 16#BEC	2000/35	5FBC/07	144
70/01/36	CCFG	[Customized macro] (定制宏)	3053 = 16#BED	2000/36	5FB9/02	144
70/01/67	SFr	[Switching freq.] (开关频率)	3102 = 16#C1E	2001/3	5FBF/02	162
70/01/68	tFr	[Max frequency] (最大频率)	3103 = 16#C1F	2001/4	5FB3/74	149
70/01/69	HSP	[High speed] (高速频率)	3104 = 16#C20	2001/5	5FB3/75	145
70/01/6A	LSP	[Low speed] (低速频率)	3105 = 16#C21	2001/6	5FB3/76	145
70/01/6B	bSP	[Reference template] (给定模板)	3106 = 16#C22	2001/7	5FB3/77	168
70/01/6C	nrd	[Noise reduction] (电机噪音抑制)	3107 = 16#C23	2001/8	5FB3/78	162
70/01/6D	rIn	[RV Inhibition] (RV 禁止)	3108 = 16#C24	2001/9	5FB3/79	193
70/01/6E	OFI	[Sinus filter] (正弦滤波器)	3109 = 16#C25	2001/A	5FBC/0B	162
70/01/6F	FLr	[Catch on the fly] (飞车起动)	3110 = 16#C26	2001/B	5FB3/7A	263
70/01/70	UCb	[Sensitivity] (灵敏度)	3111 = 16#C27	2001/C	5FBF/06	263
70/01/71	Strt	[IGBT test] (IGBT 测试)	3112 =16#C28	2001/D	5FBC/0D	272
71/01/02	ETA	Status word (状态字)	8603 = 16#219B	6041	6041	79
71/01/03	rFr	Output frequency (输出频率)	3202 = 16#C82	2002/3	5FB9/04	87
71/01/04	FrH	Frequency reference before ramp (斜坡前的频率给定)	3203 = 16#0C83	2002/4	5FB9/05	89
71/01/06	Otr	Output torque (输出力矩)	3205 = 16#0C85	6077	6077	87
71/01/07	ETI	Extended status word 0 (扩展控制字 0)	3206 = 16#0C86	2002/7	5FB9/08	81

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
71/01/08	ULn	Power supply voltage (电源电压)	3207 = 16#0C87	2002/8	5FB9/09	92
71/01/09	UOP	Motor voltage (电机电压)	3208 = 16#0C88	2002/9	5FB9/0A	88
71/01/0A	tHd	Drive thermal state (变频器热状态)	3209 = 16#0C89	2002/A	5FB9/0B	92
71/01/0C	OPr	Motor power (电机功率)	3211 = 16#0C8B	2002/C	5FB9/0C	88
71/01/1F	APH	Energy consumption (能量消耗)	3230 = 16#0C9E	2002/1F	5FB9/15	92
71/01/20	rtH	Total motor operating time (电机运行总时间)	3231 = 16#0C9F	2002/20	5FB9/16	93
71/01/21	rtHI	Internal motor operating time (电机内部运行时间)	3232 = 16#0CA0	2002/21	5FB9/17	93
71/01/22	PtH	Total drive operating time (变频器运行总时间)	3233 = 16#0CA1	2002/22	5FB9/18	93
71/01/24	tAC	IGBT alarm time (IGBT 报警时间)	3235 = 16#0CA3	2002/24	5FB9/1A	93
71/01/33	LRS1	Extended status word 1 (扩展状态字 1)	3250 = 16#0CB2	2002/33	5FB9/1C	81
71/01/34	LRS2	Extended status word 2 (扩展状态字 2)	3251 = 16#0CB3	2002/34	5FB9/1D	82
71/01/35	LRS3	Extended status word 3 (扩展状态字 3)	3252 = 16#0CB4	2002/35	5FB9/1E	82
71/01/36	LRS4	Extended status word 4 (扩展状态字 4)	3253 = 16#0CB5	2002/36	5FB9/1F	83
71/01/37	LRS5	Extended status word 5 (扩展状态字 5)	3254 = 16#0CB6	2002/37	5FB9/20	83
71/01/38	LRS6	Extended status word 6 (扩展状态字 6)	3255 = 16#0CB7	2002/38	5FB9/21	84
71/01/39	LRS7	Extended status word 7 (扩展状态字 7)	3256 = 16#0CB8	2002/39	5FB9/22	84
71/01/3A	LRS8	Extended status word 8 (扩展状态字 8)	3257 = 16#0C89	2002/3A	5FB9/23	85
71/01/67	UdP	Drive software version (变频器软件版本)	3302 = 16#0CE6	2003/3	5FB0/0D	124
71/01/8D	PAn0	Device name: characters 1 and 2 (设备名：字符 1 和 2)	3340 = 16#0D0C	2003/29	5FB0/25	124
71/01/8E	PAn1	Device name: characters 3 and 4 (设备名：字符 3 和 4)	3341 = 16#0D0D	2003/2A	5FB0/26	124
71/01/8F	PAn2	Device name: characters 5 and 6 (设备名：字符 5 和 6)	3342 = 16#0D0E	2003/2B	5FB0/27	125
71/01/90	PAn3	Device name: characters 7 and 8 (设备名：字符 7 和 8)	3343 = 16#0D0F	2003/2C	5FB0/28	125
71/01/91	PAn4	Device name: characters 9 and 10 (设备名：字符 9 和 10)	3344 = 16#0D10	2003/2D	5FB0/29	125
71/01/92	PAn5	Device name: characters 11 and 12 (设备名：字符 11 和 12)	3345 = 16#0D11	2003/2E	5FB0/2A	125
71/01/93	PAn6	Device name: characters 13 and 14 (设备名：字符 13 和 14)	3346 = 16#0D12	2003/2F	5FB0/2B	125
71/01/94	PAn7	Device name: characters 15 and 16 (设备名：字符 15 和 16)	3346 = 16#0D12	2003/30	5FB0/2C	125
75/01/02	L1d	[LI1 On Delay] (LI1 0->1 延时)	4001 = 16#FA1	200A/2	5FBC/0E	167
75/01/03	L2d	[LI2 On Delay] (LI2 0->1 延时)	4002 = 16#FA2	200A/3	5FBC/0F	167
75/01/04	L3d	[LI3 On Delay] (LI3 0->1 延时)	4003 = 16#FA3	200A/4	5FBC/10	167
75/01/05	L4d	[LI4 On Delay] (LI4 0->1 延时)	4004 = 16#FA4	200A/5	5FBC/11	167
75/01/06	L5d	[LI5 On Delay] (LI5 0->1 延时)	4005 = 16#FA5	200A/6	5FBC/12	167

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
75/01/07	L6d	[LI6 On Delay] (LI6 0->1 延时)	4006 = 16#FA6	200A/7	5FBC/13	167
75/01/08	L7d	[LI7 On Delay] (LI7 0->1 延时)	4007 = 16#FA7	200A/8	5FBC/14	167
75/01/09	L8d	[LI8 On Delay] (LI8 0->1 延时)	4008 = 16#FA8	200A/9	5FBC/15	167
75/01/0A	L9d	[LI9 On Delay] (LI9 0->1 延时)	4009 = 16#FA9	200A/A	5FBC/16	167
75/01/0B	L10d	[LI10 On Delay] (LI10 0->1 延时)	4010 = 16#FAA	200A/B	5FBC/17	167
75/01/0C	L11d	[LI11 On Delay] (LI11 0->1 延时)	4011 = 16#FAB	200A/C	5FBC/18	167
75/01/0D	L12d	[LI12 On Delay] (LI12 0->1 延时)	4012 = 16#FAC	200A/D	5FBC/19	167
75/01/0E	L13d	[LI13 On Delay] (LI13 0->1 延时)	4013 = 16#FAD	200A/E	5FBC/1A	167
75/01/0F	L14d	[LI14 On Delay] (LI14 0->1 延时)	4014 = 16#FAE	200A/F	5FBC/1B	167
76/01/02	r1S	[R1 Active at] (R1 有效条件)	4201 = 16#1069	200C/2	5FBC/1C	180
76/01/03	r2S	[R2 Active at] (R2 有效条件)	4202 = 16#106A	200C/3	5FBC/1D	181
76/01/04	r3S	[R3 Active at] (R3 有效条件)	4203 = 16#106B	200C/4	5FBC/1E	182
76/01/05	r4S	[R4 Active at] (R4 有效条件)	4204 = 16#106C	200C/5	5FBC/1F	183
76/01/0A	LO1S	[LO1 active at] (LO1 有效条件)	4209 = 16#1071	200C/2D	5FBC/20	184
76/01/0B	LO2S	[LO2 active at] (LO2 有效条件)	4210 = 16#1072	200C/B	5FBC/21	185
76/01/0C	LO3S	[LO3 active at] (LO3 有效条件)	4211 = 16#1073	200C/C	5FBC/22	186
76/01/0D	LO4S	[LO4 active at] (LO4 有效条件)	4212 = 16#1074	200C/D	5FBC/23	187
76/01/16	r1H	[R1 Holding time] (R1 保持时间)	4221 = 16#107D	200C/16	5FBC/24	180
76/01/17	r2H	[R2 Holding time] (R2 保持时间)	4222 = 16#107E	200C/17	5FBC/25	181
76/01/18	r3H	[R3 Holding time] (R3 保持时间)	4223 = 16#107F	200C/18	5FBC/26	182
76/01/19	r4H	[R4 Holding time] (R4 保持时间)	4224 = 16#1080	200C/19	5FBC/27	183
76/01/1E	LO1H	[LO1 holding time] (LO1 保持时间)	4229 = 16#1085	200C/1E	5FBC/28	184
76/01/1F	LO2H	[LO2 holding time] (LO2 保持时间)	4230 = 16#1086	200C/1F	5FBC/29	185
76/01/20	LO3H	[LO3 holding time] (LO3 保持时间)	4231 = 16#1087	200C/20	5FBC/2A	186
76/01/21	LO4H	[LO4 holding time] (LO4 保持时间)	4232 = 16#1088	200C/21	5FBC/2B	187
76/01/2A	r1d	[R1 Delay time] (R1 延时)	4241 = 16#1091	200C/2A	5FBC/2C	180
76/01/2B	r2d	[R2 Delay time] (R2 延时)	4242 = 16#1092	200C/2B	5FBC/2D	181
76/01/2C	r3d	[R3 Delay time] (R3 延时)	4243 = 16#1093	200C/2C	5FBC/2E	182
76/01/2D	r4d	[R4 Delay time] (R4 延时)	4244 = 16#1094	200C/2D	5FBC/2F	183
76/01/32	LO1d	[LO1 delay time] (LO1 延时)	4249 = 16#1099	200C/32	5FBC/30	184
76/01/33	LO2d	[LO2 delay time] (LO2 延时)	4250 = 16#109A	200C/33	5FBC/31	185

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
76/01/34	LO3d	[LO3 delay time] (LO3 延时)	4251 = 16#109B	200C/34	5FBC/32	186
76/01/35	LO4d	[LO4 delay time] (LO4 延时)	4252 = 16#109C	200C/35	5FBC/33	187
77/01/03	AI1t	[AI1 Type] (AI1 类型)	4402 = 16#1132	200E/3	5FBC/34	169
77/01/04	AI2t	[AI2 Type] (AI2 类型)	4403 = 16#1133	200E/4	5FBC/35	170
77/01/05	AI3t	[AI3 Type] (AI3 类型)	4404 = 16#1134	200E/5	5FBC/36	172
77/01/06	AI4t	[AI4 Type] (AI4 类型)	4405 = 16#1135	200E/6	5FBC/37	174
77/01/0D	UIL1	[AI1 min value] (AI1 最小值)	4412 = 16#113C	200E/D	5FBC/38	169
77/01/0E	UIL2	[AI2 min value] (AI2 最小值)	4413 = 16#113D	200E/E	5FBC/39	170
77/01/10	UIL4	[AI4 min value] (AI4 最小值)	4415 = 16#113D	200E/10	5FBC/3A	174
77/01/10	UnS	[Rated motor volt.] (电机额定电压)	9601 = 16#2581	2042/2	5FB3/D3	148
77/01/17	UIH1	[AI1 max value] (AI1 最大值)	4422 = 16#1146	200E/17	5FBC/3B	169
77/01/18	UIH2	[AI2 max value] (AI2 最大值)	4423 = 16#1147	200E/18	5FBC/3C	170
77/01/1A	UIH4	[AI4 max value] (AI4 最大值)	4425 = 16#1149	200E/1A	5FBC/3D	174
77/01/22	CrL2	[AI2 min value] (AI2 最小值)	4433 = 16#1151	200E/22	5FBC/3E	170
77/01/23	CrL3	[AI3 min value] (AI3 最小值)	4434 = 16#1152	200E/23	5FBC/3F	172
77/01/24	CrL4	[AI4 min value] (AI4 最小值)	4435 = 16#1153	200E/24	5FBC/40	174
77/01/2C	CrH2	[AI2 max value] (AI2 最大值)	4443 = 16#115B	200E/2C	5FBC/41	170
77/01/2D	CrH3	[AI3 max value] (AI3 最大值)	4444 = 16#115C	200E/2D	5FBC/42	172
77/01/2E	CrH4	[AI4 max value] (AI4 最大值)	4445 = 16#115D	200E/2E	5FBC/43	174
77/01/35	AI1F	[AI1 filter] (AI1 滤波器)	4452 = 16#1164	200E/35	5FBC/44	169
77/01/36	AI2F	[AI2 filter] (AI2 滤波器)	4453 = 16#1165	200E/36	5FBC/45	170
77/01/37	AI3F	[AI3 filter] (AI3 滤波器)	4454 = 16#1166	200E/37	5FBC/46	172
77/01/38	AI4F	[AI4 filter] (AI4 滤波器)	4455 = 16#1167	200E/38	5FBC/47	174
77/01/3F	AI1E	[AI1 Interm. point X] (AI1 拐点 X)	4462 = 16#116E	200E/3F	5FBC/48	169
77/01/40	AI2E	[AI2 Interm. point X] (AI2 拐点 X)	4463 = 16#116F	200E/40	5FBC/49	171
77/01/42	AI4E	[AI4 Interm. point X] (AI4 拐点 X)	4465 = 16#1171	200E/42	5FBC/4B	175
77/01/49	AI1S	[AI1 Interm. point Y] (AI1 拐点 Y)	4472 = 16#1178	200E/49	5FBC/4C	169
77/01/4A	AI2S	[AI2 Interm. point Y] (AI2 拐点 Y)	4473 = 16#1179	200E/4A	5FBC/4D	171
77/01/4A	AI3E	[AI3 Interm. point X] (AI2 拐点 X)	4464 = 16#1170	200E/41	5FBC/4A	173
77/01/4A	AI3S	[AI3 Interm. point Y] (AI3 拐点 Y)	4474 = 16#117A	200E/4B	5FBC/4E	173
77/01/4C	AI4S	[AI4 Interm. point Y] (AI4 拐点 Y)	4475 = 16#117B	200E/4C	5FBC/4F	175

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
77/01/54	AI2L	[AI2 range] (AI2 范围)	4483 = 16#1183	200E/54	5FBC/50	171
77/01/55	AI3L	[AI3 range] (AI3 范围)	4484 = 16#1184	200E/55	5FBC/51	172
77/01/56	AI4L	[AI4 range] (AI4 范围)	4485 = 16#1185	200E/56	5FBC/52	175
78/01/02	AO1t	[AO1 Type] (AO1 类型)	4601 = 16#11F9	2010/2	5FBC/53	188
78/01/03	AO2t	[AO2 Type] (AO2 类型)	4602 = 16#11FA	2010/3	5FBC/54	190
78/01/04	AO3t	[AO3 Type] (AO3 类型)	4603 = 16#11FB	2010/4	5FBC/55	191
78/01/0C	AO1F	[AO1 Filter] (AO1 滤波器)	4611 = 16#1203	2010/C	5FBC/56	189
78/01/0D	AO2F	[AO2 Filter] (AO2 滤波器)	4612 = 16#1204	2010/D	5FBC/57	190
78/01/0E	AO3F	[AO3 Filter] (AO3 滤波器)	4613 = 16#1205	2010/E	5FBC/58	191
78/01/16	UOL1	[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	4621 = 16#120D	2010/16	5FBC/59	189
78/01/17	UOL2	[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	4622 = 16#120E	2010/17	5FBC/5A	190
78/01/18	UOL3	[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	4623 = 16#120F	2010/18	5FBC/5B	191
78/01/20	UOH1	[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	4631 = 16#1217	2010/20	5FBC/5C	189
78/01/21	UOH2	[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	4632 = 16#1218	2010/21	5FBC/5D	190
78/01/22	UOH3	[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	4633 = 16#1219	2010/22	5FBC/5E	191
78/01/2A	AOL1	[AO1 min Output] (AO1 最小输出)	4641 = 16#1221	2010/2A	5FBC/5F	188
78/01/2B	AOL2	[AO2 min Output] (AO2 最小输出)	4642 = 16#1222	2010/2B	5FBC/60	190
78/01/2C	AOL3	[AO3 min Output] (AO3 最小输出)	4643 = 16#1223	2010/2C	5FBC/61	191
78/01/34	AOH1	[AO1 max Output] (AO1 最大输出)	4651 = 16#122B	2010/34	5FBC/62	188
78/01/35	AOH2	[AO2 max Output] (AO2 最大输出)	4652 = 16#122C	2010/35	5FBC/63	190
78/01/36	AOH3	[AO3 max Output] (AO3 最大输出)	4653 = 16#122D	2010/36	5FBC/64	191
7A/01/02	r1	[R1 Assignment] (R1 定义)	5001 = 16#1389	2014/2	5FB3/7B	179
7A/01/03	r2	[R2 Assignment] (R2 定义)	5002 = 16#138A	2014/3	5FB3/7C	181
7A/01/04	r3	[R3 Assignment] (R3 定义)	5003 = 16#138B	2014/4	5FBC/67	182
7A/01/05	r4	[R4 Assignment] (R4 定义)	5004 = 16#138C	2014/5	5FBC/68	183
7A/01/0A	LO1	[LO1 assignment] (LO1 定义)	5009 = 16#1391	2014/A	5FB3/7D	184
7A/01/0B	LO2	[LO2 assignment] (LO2 定义)	5010 = 16#1392	2014/B	5FBC/6A	185
7A/01/0C	LO3	[LO3 assignment] (LO3 定义)	5011 = 16#1393	2014/C	5FBC/6B	186
7A/01/0D	LO4	[LO4 assignment] (LO4 定义)	5012 = 16#1394	2014/D	5FBC/6C	187
7A/01/16	AO1	[AO1 assignment] (AO1 定义)	5021 = 16#139D	2014/16	5FBC/6D	188
7A/01/17	AO2	[AO2 assignment] (AO2 定义)	5022 = 16#139E	2014/17	5FBC/6E	190

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
7A/01/18	AO3	[AO3 assignment] (AO3 定义)	5023 = 16#139F	2014/18	5FBC/6F	191
7B/01/03	IL1r	Logic input map (逻辑输入图)	5202 = 16#1452	2016/3	5FB9/28	95
7B/01/0D	OL1r	Logic output map (逻辑输出图)	5212 = 16#145C	2016/D	5FB9/2A	95
7B/01/21	AI1r	Standardized image of analog input 1 (模拟输入 1 的标准化映像)	5232 = 16#1470	2016/21	5FB9/2F	96
7B/01/22	AI2r	Standardized image of analog input 2 (模拟输入 2 的标准化映像)	5233 = 16#1471	2016/22	5FB9/30	96
7B/01/23	AI3r	Standardized image of analog input 3 (模拟输入 3 的标准化映像)	5234 = 16#1472	2016/23	5FB9/31	96
7B/01/24	AI4r	Standardized image of analog input 4 (模拟输入 4 的标准化映像)	5235 = 16#1473	2016/24	5FB9/32	97
7B/01/2B	AI1C	Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)	5242 = 16#147A	2016/2B	5FB9/33	96
7B/01/2C	AI2C	Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)	5243 = 16#147B	2016/2C	5FB9/34	96
7B/01/2D	AI3C	Physical image of analog input 3 (模拟输入 3 的物理映像)	5244 = 16#147C	2016/2D	5FB9/35	96
7B/01/2E	AI4C	Physical image of analog input 4 (模拟输入 4 的物理映像)	5245 = 16#147D	2016/2E	5FB9/36	96
7B/01/3E	AO1r	Standardized image of analog output 1 (模拟输出 1 的标准化映像)	5261 = 16#148D	2016/3E	5FB9/3A	97
7B/01/3F	AO2r	Standardized image of analog output 2 (模拟输出 2 的标准化映像)	5262 = 16#148E	2016/3F	5FB9/3B	97
7B/01/40	AO3r	Standardized image of analog output 3 (模拟输出 3 的标准化映像)	5263 = 16#148F	2016/40	5FB9/3C	98
7B/01/48	AO1C	Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)	5271 = 16#1497	2016/48	5FB9/3D	97
7B/01/49	AO2C	Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)	5272 = 16#1498	2016/49	5FB9/3E	97
7B/01/4A	AO3C	Physical image of analog output 3 (模拟输出 3 的物理映像)	5273 = 16#1499	2016/4A	5FB9/3F	97
7B/01/52	AIU1	PID regulator feedback (PID 调节器反馈)	5281 = 16 #14A1	2016/52	5FB9/40	78
7B/01/53	AIC1	[AI net. channel] (虚拟 AI 通道)	5282 = 16#14A2	2016/53	5FBC/70	230
7D/01/05	PGI	Encoder pulse counter (编码器脉冲计数器)	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	98
7D/01/05	PGI	[Number of pulses] (脉冲数)	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	159
7D/01/05	PGI	[Number of pulses] (脉冲数)	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	177
7D/01/06	EnC	[Encoder check] (编辑器检查)	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	160
7D/01/06	EnC	[Encoder check] (编辑器检查)	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	177
7D/01/07	EnU	[Encoder usage] (编码器用途)	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	160
7D/01/07	EnU	[Encoder usage] (编码器用途)	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	177
7D/01/08	ECC	[Encoder coupling] (编码器连接)	5607 =16#15E7	201A/8	5FBC/74	276
7D/01/09	EnS	[Encoder type] (编辑器类型)	5608 = 16#15E8	201A/A	5FBC/75	159
7D/01/09	EnS	[Encoder type] (编辑器类型)	5608 = 16#15E8	201A/9	5FBC/75	177

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
7D/01/0A	ECt	[Encoder check time] (编码器检查时间)	5609 =16#15E9	201A/A	5FBF/07	276
7D/01/0B	PdI	Drive encoder counter divisor (变频器编码器计数器除数)	5610 = 16#15EA	201A/B	5FBC/76	131
7D/01/0C	PUC	Drive encoder divided counter (除以变频器编码器的计数器)	5611 = 16#15EB	201A/C	5FB9/41	132
81/01/02	O01	"Controller Inside" HMI exchange word 1 (“内置控制器” 人机交互交换字 1)	6401 = 16#1901	2022/2	5FB3/81	132
81/01/03	O02	"Controller Inside" HMI exchange word 2 (“内置控制器” 人机交互交换字 2)	6402 = 16#1902	2022/3	5FB3/82	132
81/01/04	O03	"Controller Inside" HMI exchange word 3 (“内置控制器” 人机交互交换字 3)	6403 = 16#1903	2022/4	5FB3/83	132
81/01/05	O04	"Controller Inside" HMI exchange word 4 (“内置控制器” 人机交互交换字 4)	6404 = 16#1904	2022/5	5FB3/84	132
81/01/06	O05	"Controller Inside" HMI exchange word 5 (“内置控制器” 人机交互交换字 5)	6405 = 16#1905	2022/6	5FB3/85	133
81/01/07	O06	"Controller Inside" HMI exchange word 6 (“内置控制器” 人机交互交换字 6)	6406 = 16#1906	2022/7	5FB3/86	133
81/01/08	O07	"Controller Inside" HMI exchange word 7 (“内置控制器” 人机交互交换字 7)	6407 = 16#1907	2022/8	5FB3/87	133
81/01/09	O08	"Controller Inside" HMI exchange word 8 (“内置控制器” 人机交互交换字 8)	6408 = 16#1908	2022/9	5FB3/88	133
81/01/0A	O09	"Controller Inside" HMI exchange word 9 (“内置控制器” 人机交互交换字 9)	6409 = 16#1909	2022/A	5FB3/89	133
81/01/0B	O10	"Controller Inside" HMI exchange word 10 (“内置控制器” 人机交互交换字 10)	6410 = 16#190A	2022/B	5FB3/8A	133
81/01/0C	O11	"Controller Inside" HMI exchange word 11 (“内置控制器” 人机交互交换字 11)	6411 = 16#190B	2022/C	5FB3/8B	133
81/01/0D	O12	"Controller Inside" HMI exchange word 12 (“内置控制器” 人机交互交换字 12)	6412 = 16#190C	2022/D	5FB3/8C	134
81/01/0E	O13	"Controller Inside" HMI exchange word 13 (“内置控制器” 人机交互交换字 13)	6413 = 16#190D	2022/E	5FB3/8D	134
81/01/0F	O14	"Controller Inside" HMI exchange word 14 (“内置控制器” 人机交互交换字 14)	6414 = 16#190E	2022/F	5FB3/8E	134
81/01/10	O15	"Controller Inside" HMI exchange word 15 (“内置控制器” 人机交互交换字 15)	6415 = 16#190F	2022/10	5FB3/8F	134
81/01/11	O16	"Controller Inside" HMI exchange word 16 (“内置控制器” 人机交互交换字 16)	6416 = 16#1910	2022/11	5FB3/90	134
81/01/12	O17	"Controller Inside" HMI exchange word 17 (“内置控制器” 人机交互交换字 17)	6417 = 16#1911	2022/12	5FB3/91	134
81/01/13	O18	"Controller Inside" HMI exchange word 18 (“内置控制器” 人机交互交换字 18)	6418 = 16#1912	2022/13	5FB3/92	134
81/01/14	O19	"Controller Inside" HMI exchange word 19 (“内置控制器” 人机交互交换字 19)	6419 = 16#1913	2022/14	5FB3/93	135

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
81/01/15	O20	"Controller Inside" HMI exchange word 20 (“内置控制器” 人机交互交换字 20)	6420 = 16#1914	2022/15	5FB3/94	135
81/01/16	O21	"Controller Inside" HMI exchange word 21 (“内置控制器” 人机交互交换字 21)	6421 = 16#1915	2022/16	5FB3/95	135
81/01/17	O22	"Controller Inside" HMI exchange word 22 (“内置控制器” 人机交互交换字 22)	6422 = 16#1916	2022/17	5FB3/96	135
81/01/18	O23	"Controller Inside" HMI exchange word 23 (“内置控制器” 人机交互交换字 23)	6423 = 16#1917	2022/18	5FB3/97	135
81/01/19	O24	"Controller Inside" HMI exchange word 24 (“内置控制器” 人机交互交换字 24)	6424 = 16#1918	2022/19	5FB3/98	135
81/01/1A	O25	"Controller Inside" HMI exchange word 25 (“内置控制器” 人机交互交换字 25)	6425 = 16#1919	2022/1A	5FB3/99	135
81/01/1B	O26	"Controller Inside" HMI exchange word 26 (“内置控制器” 人机交互交换字 26)	6426 = 16#191A	2022/1B	5FB3/9A	136
81/01/1C	O27	"Controller Inside" HMI exchange word 27 (“内置控制器” 人机交互交换字 27)	6427 = 16#191B	2022/1C	5FB3/9B	136
81/01/1D	O28	"Controller Inside" HMI exchange word 28 (“内置控制器” 人机交互交换字 28)	6428 = 16#191C	2022/1D	5FB3/9C	136
81/01/1E	O29	"Controller Inside" HMI exchange word 29 (“内置控制器” 人机交互交换字 29)	6429 = 16#191D	2022/1E	5FB3/9D	136
81/01/1F	O30	"Controller Inside" HMI exchange word 30 (“内置控制器” 人机交互交换字 30)	6430 = 16#191E	2022/1F	5FB3/9E	136
81/01/20	O31	"Controller Inside" HMI exchange word 31 (“内置控制器” 人机交互交换字 31)	6431 = 16#191F	2022/20	5FB3/9F	136
81/01/21	O32	"Controller Inside" HMI exchange word 32 (“内置控制器” 人机交互交换字 32)	6432 = 16#1920	2022/21	5FB3/A0	136
81/01/22	O33	"Controller Inside" HMI exchange word 33 (“内置控制器” 人机交互交换字 33)	6433 = 16#1921	2022/22	5FB3/A1	137
81/01/23	O34	"Controller Inside" HMI exchange word 34 (“内置控制器” 人机交互交换字 34)	6434 = 16#1922	2022/23	5FB3/A2	137
81/01/24	O35	"Controller Inside" HMI exchange word 35 (“内置控制器” 人机交互交换字 35)	6435 = 16#1923	2022/24	5FB3/A3	137
81/01/25	O36	"Controller Inside" HMI exchange word 36 (“内置控制器” 人机交互交换字 36)	6436 = 16#1924	2022/25	5FB3/A4	137
81/01/26	O37	"Controller Inside" HMI exchange word 37 (“内置控制器” 人机交互交换字 37)	6437 = 16#1925	2022/26	5FB3/A5	137
81/01/27	O38	"Controller Inside" HMI exchange word 38 (“内置控制器” 人机交互交换字 38)	6438 = 16#1926	2022/27	5FB3/A6	137
81/01/28	O39	"Controller Inside" HMI exchange word 39 (“内置控制器” 人机交互交换字 39)	6439 = 16#1927	2022/28	5FB3/A7	137
81/01/29	O40	"Controller Inside" HMI exchange word 40 (“内置控制器” 人机交互交换字 40)	6440 = 16#1928	2022/29	5FB3/A8	138

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
81/01/2A	O41	"Controller Inside" HMI exchange word 41 (“内置控制器”人机交互交换字 41)	6441 = 16#1929	2022/2A	5FB3/A9	138
81/01/2B	O42	"Controller Inside" HMI exchange word 42 (“内置控制器”人机交互交换字 42)	6442 = 16#192A	2022/2B	5FB3/AA	138
81/01/2C	O43	"Controller Inside" HMI exchange word 43 (“内置控制器”人机交互交换字 43)	6443 = 16#192B	2022/2C	5FB3/AB	138
81/01/2D	O44	"Controller Inside" HMI exchange word 44 (“内置控制器”人机交互交换字 44)	6444 = 16#192C	2022/2D	5FB3/AC	138
81/01/2E	O45	"Controller Inside" HMI exchange word 45 (“内置控制器”人机交互交换字 45)	6445 = 16#192D	2022/2E	5FB3/AD	138
81/01/2F	O46	"Controller Inside" HMI exchange word 46 (“内置控制器”人机交互交换字 46)	6446 = 16#192E	2022/2F	5FB3/AE	138
81/01/30	O47	"Controller Inside" HMI exchange word 47 (“内置控制器”人机交互交换字 47)	6447 = 16#192F	2022/30	5FB3/AF	139
81/01/31	O48	"Controller Inside" HMI exchange word 48 (“内置控制器”人机交互交换字 48)	6448 = 16#1930	2022/31	5FB3/B0	139
81/01/32	O49	"Controller Inside" HMI exchange word 49 (“内置控制器”人机交互交换字 49)	6449 = 16#1931	2022/32	5FB3/B1	139
81/01/33	O50	"Controller Inside" HMI exchange word 50 (“内置控制器”人机交互交换字 50)	6450 = 16#1932	2022/33	5FC8/32	139
83/01/66	PIL1	"Controller Inside" logic input map (“内置控制器”逻辑输入图)	6901 = 16#1AF5	2027/2	5FB9/49	131
83/01/70	POL1	"Controller Inside" logic output map (“内置控制器”逻辑输出图)	6911 = 16#1AFF	2027/C	5FB9/4A	131
83/01/8F	PAI1	Physical image of analog input 1 (模拟输入 1 的物理映像)	6942 = 16#1B1E	2027/2B	5FB9/4B	131
83/01/90	PAI2	Physical image of analog input 2 (模拟输入 2 的物理映像)	6943 = 16#1B1F	2027/2C	5FB9/4C	131
83/01/AC	PAO1	Physical image of analog output 1 (模拟输出 1 的物理映像)	6971 = 16#1B3B	2027/48	5FB9/4D	131
83/01/AD	PAO2	Physical image of analog output 2 (模拟输出 2 的物理映像)	6972 = 16#1B3C	2027/49	5FB9/4E	131
84/01/03	IPL	[Input phase loss] (输入缺相)	7002 = 16#1B5A	2028/3	5FB3/BE	266
84/01/04	LFL2	[AI2 4-20mA loss] (AI2 4-20mA 缺失)	7003 =16#1B5B	2028/4	5FB3/BF	273
84/01/05	StP	[UnderV. prevention] (欠压保护设置)	7004 =16#1B5C	2028/5	5FB3/C0	271
84/01/06	Sdd	[Load slip detection] (负载不跟随监测)	7005 =16#1B5D	2028/6	5FB3/C1	276
84/01/07	EPL	[External fault mgt] (外部故障管理)	7006 = 16#1B5E	2028/7	5FB3/C2	269
84/01/09	OHL	[Overtemp fault mgt] (变频器过热管理)	7008 = 16#1B60	2028/9	5FBC/8C	267
84/01/0A	OLL	[Overload fault mgt] (电机过载故障管理)	7009 = 16#1B61	2028/A	5FBC/8D	265
84/01/0B	SLL	[Modbus fault mgt] (Modbus 故障管理)	7010 =16#1B62	2028/B	5FBC/8E	275
84/01/0C	COL	[CANopen fault mgt] (CANopen 故障管理)	7011 =16#1B63	2028/C	5FBC/8F	275
84/01/0D	tnL	[Autotune fault mgt] (自整定故障设置)	7012 =16#1B64	2028/D	5FBC/90	279

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
84/01/0E	LFL3	[AI3 4-20mA loss] (AI3 4-20mA 缺失)	7013 =16#1B65	2028/E	5FB3/C3	273
84/01/0F	LFL4	[AI4 4-20mA loss] (AI4 4-20mA 缺失)	7014 =16#1B66	2028/F	5FB3/C4	273
84/01/10	CLL	[Network fault mgt] (网络故障管理)	7015 =16#1B67	2028/10	5FBC/93	275
84/01/51	LFF	[Fallback speed] (回落速度)	7080 =16#1BA8	2028/51	5FB3/C5	279
84/01/52	Odt	[OutPh time detect] (输出缺相演示)	7081 = 16#1BA9	2028/52	5FBF/08	266
84/01/7A	LFt	Altivar fault code (Altivar 故障代码)	7121 = 16#1BD1	2029/16	5FB3/C8	100
84/01/7B	Atr	[Automatic restart] (自动重启动)	7122 = 16#1BD2	2029/17	5FB3/C9	262
84/01/7C	tAr	[Max. restart time] (最大起动时间段)	7123 = 16#1BD3	2029/18	5FBC/96	262
84/01/7D	rSF	[Fault reset] (故障复位)	7124 = 16#1BD4	2029/19	5FBC/97	261
84/01/7E	Inh	[Fault inhibit assign.] (故障禁止分配)	7125 =16#1BD5	2029/1A	5FBC/98	274
84/01/83	CIC	Incorrect configuration (不正确配置)	7130 = 16#1BDA	2029/1F	5FB6/1A	102
84/01/84	EtF	[External fault ass.] (外部故障定义)	7131 = 16#1BDB	2029/20	5FBC/99	269
84/01/85	CnF	Network card fault code (网卡故障代码)	7132 = 16#1BDC	2029/21	5FB0/96	102
84/01/86	APF	"Controller Inside" card fault code (“内置控制器”卡故障代码)	7133 = 16#1BDD	2029/22	5FB0/97	102
84/01/87	ILF1	Option card 1 fault code (选装卡 1 故障代码)	7134 = 16#1BDE	2029/23	5FB0/98	103
84/01/88	ILF2	Option card 2 fault code (选装卡 2 故障代码)	7135 = 16#1BDF	2029/24	5FB0/99	103
85/01/01	dP0	Fault code on last fault (最近一次故障的故障代码)	7200 = 16#1C20	202A/1	5FB9/55	105
85/01/02	dP1	Fault code on fault n-1 (第 n-1 次故障时的故障代码)	7201 = 16#1C21	202A/2	5FB9/56	107
85/01/03	dP2	Fault code on fault n-2 (第 n-2 次故障时的故障代码)	7202 = 16#1C22	202A/3	5FB9/57	109
85/01/04	dP3	Fault code on fault n-3 (第 n-3 次故障时的故障代码)	7203 = 16#1C23	202A/4	5FB9/58	111
85/01/05	dP4	Fault code on fault n-4 (第 n-4 次故障时的故障代码)	7204 = 16#1C24	202A/5	5FB9/59	113
85/01/06	dP5	Fault code on fault n-5 (第 n-5 次故障时的故障代码)	7205 = 16#1C25	202A/6	5FB9/5A	115
85/01/07	dP6	Fault code on fault n-6 (第 n-6 次故障时的故障代码)	7206 = 16#1C26	202A/7	5FB9/5B	117
85/01/08	dP7	Fault code on fault n-7 (第 n-7 次故障时的故障代码)	7207 = 16#1C27	202A/8	5FB9/5C	119
85/01/09	dP8	Fault code on fault n-8 (第 n-8 次故障时的故障代码)	7208 = 16#1C28	202A/9	5FB9/5D	121
85/01/0B	EP0	Status word on last fault (最近一次故障时的状态字)	7210 = 16#1C2A	202A/B	5FB9/5E	105
85/01/0C	EP1	Status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的状态字)	7211 = 16#1C2B	202A/C	5FB9/5F	108
85/01/0D	EP2	Status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的状态字)	7212 = 16#1C2C	202A/D	5FB9/60	110
85/01/0E	EP3	Status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的状态字)	7213 = 16#1C2D	202A/E	5FB9/61	112
85/01/0F	EP4	Status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的状态字)	7214 = 16#1C2E	202A/F	5FB9/62	114
85/01/10	EP5	Status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的状态字)	7215 = 16#1C2F	202A/10	5FB9/63	116

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
85/01/11	EP6	Status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的状态字)	7216 = 16#1C30	202A/11	5FB9/64	118
85/01/12	EP7	Status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的状态字)	7217 = 16#1C31	202A/12	5FB9/65	120
85/01/13	EP8	Status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的状态字)	7218 = 16#1C32	202A/13	5FB9/66	122
85/01/15	IP0	Extended status word 0 on last fault (最近一次故障时的扩展状态字 0)	7220 = 16#1C34	202A/15	5FB9/67	106
85/01/16	IP1	Extended status word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的扩展状态字)	7221 = 16#1C35	202A/16	5FB9/68	108
85/01/17	IP2	Extended status word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的扩展状态字)	7222 = 16#1C36	202A/17	5FB9/69	110
85/01/18	IP3	Extended status word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的扩展状态字)	7223 = 16#1C37	202A/18	5FB9/6A	112
85/01/19	IP4	Extended status word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的扩展状态字)	7224 = 16#1C38	202A/19	5FB9/6B	114
85/01/1A	IP5	Extended status word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的扩展状态字)	7225 = 16#1C39	202A/1A	5FB9/6C	116
85/01/1B	IP6	Extended status word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的扩展状态字)	7226 = 16#1C3A	202A/1B	5FB9/6D	118
85/01/1C	IP7	Extended status word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的扩展状态字)	7227 = 16#1C3B	202A/1C	5FB9/6E	120
85/01/1D	IP8	Extended status word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的扩展状态字)	7228 = 16#1C3C	202A/1D	5FB9/6F	122
85/01/1F	CMP0	Command word on last fault (最近一次故障时的命令字)	7230 = 16#1C3E	202A/1F	5FB9/70	106
85/01/20	CMP1	Command word on fault n-1 (第 n-1 次故障时的命令字)	7231 = 16#1C3F	202A/20	5FB9/71	108
85/01/21	CMP2	Command word on fault n-2 (第 n-2 次故障时的命令字)	7232 = 16#1C40	202A/21	5FB9/72	110
85/01/22	CMP3	Command word on fault n-3 (第 n-3 次故障时的命令字)	7233 = 16#1C41	202A/22	5FB9/73	112
85/01/23	CMP4	Command word on fault n-4 (第 n-4 次故障时的命令字)	7234 = 16#1C42	202A/23	5FB9/74	114
85/01/24	CMP5	Command word on fault n-5 (第 n-5 次故障时的命令字)	7235 = 16#1C43	202A/24	5FB9/75	116
85/01/25	CMP6	Command word on fault n-6 (第 n-6 次故障时的命令字)	7236 = 16#1C44	202A/25	5FB9/76	118
85/01/26	CMP7	Command word on fault n-7 (第 n-7 次故障时的命令字)	7237 = 16#1C45	202A/26	5FB9/77	120
85/01/27	CMP8	Command word on fault n-8 (第 n-8 次故障时的命令字)	7238 = 16#1C46	202A/27	5FB9/78	122
85/01/29	LCP0	Motor current on last fault (最近一次故障时的电机电流)	7240 = 16#1C48	202A/29	5FB9/79	105
85/01/2A	LCP1	Motor current on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机电流)	7241 = 16#1C49	202A/2A	5FB9/7A	108
85/01/2B	LCP2	Motor current on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机电流)	7242 = 16#1C4A	202A/2B	5FB9/7B	110
85/01/2C	LCP3	Motor current on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机电流)	7243 = 16#1C4B	202A/2C	5FB9/7C	112
85/01/2D	LCP4	Motor current on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机电流)	7244 = 16#1C4C	202A/2D	5FB9/7D	114
85/01/2E	LCP5	Motor current on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机电流)	7245 = 16#1C4D	202A/2E	5FB9/7E	116
85/01/2F	LCP6	Motor current on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机电流)	7246 = 16#1C4E	202A/2F	5FB9/7F	118
85/01/30	LCP7	Motor current on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机电流)	7247 = 16#1C4F	202A/30	5FB9/80	120
85/01/31	LCP8	Motor current on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机电流)	7248 = 16#1C50	202A/31	5FB9/81	122
85/01/33	rFP0	Output frequency on last fault (最近一次故障时的输出频率)	7250 = 16#1C52	202A/33	5FB9/82	105

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
85/01/34	rFP1	Output frequency on fault n-1 (第 n-1 次故障时的输出频率)	7251 = 16#1C53	202A/34	5FB9/83	108
85/01/35	rFP2	Output frequency on fault n-2 (第 n-2 次故障时的输出频率)	7252 = 16#1C54	202A/35	5FB9/84	110
85/01/36	rFP3	Output frequency on fault n-3 (第 n-4 次故障时的输出频率)	7253 = 16#1C55	202A/36	5FB9/85	112
85/01/37	rFP4	Output frequency on fault n-4 (第 n-4 次故障时的输出频率)	7254 = 16#1C56	202A/37	5FB9/86	114
85/01/38	rFP5	Output frequency on fault n-5 (第 n-5 次故障时的输出频率)	7255 = 16#1C57	202A/38	5FB9/87	116
85/01/39	rFP6	Output frequency on fault n-6 (第 n-6 次故障时的输出频率)	7256 = 16#1C58	202A/39	5FB9/88	118
85/01/3A	rFP7	Output frequency on fault n-7 (第 n-7 次故障时的输出频率)	7257 = 16#1C59	202A/3A	5FB9/89	120
85/01/3B	rFP8	Output frequency on fault n-8 (第 n-8 次故障时的输出频率)	7258 = 16#1C5A	202A/3B	5FB9/8A	122
85/01/3D	rtP0	Motor operating time on last fault (最近一次故障时的电机运行时间)	7260 = 16#1C5C	202A/3D	5FB9/8B	107
85/01/3E	rtP1	Motor operating time on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机运行时间)	7261 = 16#1C5D	202A/3E	5FB9/8C	109
85/01/3F	rtP2	Motor operating time on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机运行时间)	7262 = 16#1C5E	202A/3F	5FB9/8D	111
85/01/40	rtP3	Motor operating time on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机运行时间)	7263 = 16#1C5F	202A/40	5FB9/8E	113
85/01/41	rtP4	Motor operating time on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机运行时间)	7264 = 16#1C60	202A/41	5FB9/8F	115
85/01/42	rtP5	Motor operating time on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机运行时间)	7265 = 16#1C61	202A/42	5FB9/90	117
85/01/43	rtP6	Motor operating time on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机运行时间)	7266 = 16#1C62	202A/43	5FB9/91	119
85/01/44	rtP7	Motor operating time on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机运行时间)	7267 = 16#1C63	202A/44	5FB9/92	121
85/01/45	rtP8	Motor operating time on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机运行时间)	7268 = 16#1C64	202A/45	5FB9/93	123
85/01/47	ULP0	Power supply voltage on last fault (最近一次故障时的电源电压)	7270 = 16#1C66	202A/47	5FB9/94	105
85/01/48	ULP1	Supply voltage on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电源电压)	7271 = 16#1C67	202A/48	5FB9/95	108
85/01/49	ULP2	Supply voltage on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电源电压)	7272 = 16#1C68	202A/49	5FB9/96	110
85/01/4A	ULP3	Supply voltage on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电源电压)	7273 = 16#1C69	202A/4A	5FB9/97	112
85/01/4B	ULP4	Supply voltage on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电源电压)	7274 = 16#1C6A	202A/4B	5FB9/98	114
85/01/4C	ULP5	Supply voltage on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电源电压)	7275 = 16#1C6B	202A/4C	5FB9/99	116
85/01/4D	ULP6	Supply voltage on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电源电压)	7276 = 16#1C6C	202A/4D	5FB9/9A	118
85/01/4E	ULP7	Supply voltage on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电源电压)	7277 = 16#1C6D	202A/4E	5FB9/9B	120
85/01/4F	ULP8	Supply voltage on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电源电压)	7278 = 16#1C6E	202A/4F	5FB9/9C	122
85/01/51	tHP0	Motor thermal state on last fault (最近一次故障时的电机热状态)	7280 = 16#1C70	202A/51	5FB9/9D	105
85/01/52	tHP1	Motor thermal state on fault n-1 (第 n-1 次故障时的电机热状态)	7281 = 16#1C71	202A/52	5FB9/9E	108
85/01/53	tHP2	Motor thermal state on fault n-2 (第 n-2 次故障时的电机热状态)	7282 = 16#1C72	202A/53	5FB9/9F	110
85/01/54	tHP3	Motor thermal state on fault n-3 (第 n-3 次故障时的电机热状态)	7283 = 16#1C73	202A/54	5FB9/A0	112
85/01/55	tHP4	Motor thermal state on fault n-4 (第 n-4 次故障时的电机热状态)	7284 = 16#1C74	202A/55	5FB9/A1	114

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
85/01/56	tHP5	Motor thermal state on fault n-5 (第 n-5 次故障时的电机热状态)	7285 = 16#1C75	202A/56	5FB9/A2	116
85/01/57	tHP6	Motor thermal state on fault n-6 (第 n-6 次故障时的电机热状态)	7286 = 16#1C76	202A/57	5FB9/A3	118
85/01/58	tHP7	Motor thermal state on fault n-7 (第 n-7 次故障时的电机热状态)	7287 = 16#1C77	202A/58	5FB9/A4	120
85/01/59	tHP8	Motor thermal state on fault n-8 (第 n-8 次故障时的电机热状态)	7288 = 16#1C78	202A/59	5FB9/A5	122
85/01/5B	CrP0	Channels active on last fault (最近一次故障时有效的通道)	7290 = 16#1C7A	202A/5B	5FB9/A6	107
85/01/5C	CrP1	Active channels on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的通道)	7291 = 16#1C7B	202A/5C	5FB9/A7	109
85/01/5D	CrP2	Active channels on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的通道)	7292 = 16#1C7C	202A/5D	5FB9/A8	111
85/01/5E	CrP3	Active channels on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的通道)	7293 = 16#1C7D	202A/5E	5FB9/A9	113
85/01/5F	CrP4	Active channels on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的通道)	7294 = 16#1C7E	202A/5F	5FB9/AA	115
85/01/60	CrP5	Active channels on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的通道)	7295 = 16#1C7F	202A/60	5FB9/AB	117
85/01/61	CrP6	Active channels on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的通道)	7296 = 16#1C80	202A/61	5FB9/AC	119
85/01/62	CrP7	Active channels on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的通道)	7297 = 16#1C81	202A/62	5FB9/AD	121
85/01/63	CrP8	Active channels on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的通道)	7298 = 16#1C82	202A/63	5FB9/AE	123
85/01/65	Md0	Date on last fault (最近一次故障的日期)	7300 = 16#1C84	202B/1	5FB9/AF	107
85/01/66	Md1	Date on fault n-1 (第 n-1 次故障的日期)	7301 = 16#1C85	202B/2	5FB9/B0	109
85/01/67	Md2	Date on fault n-2 (第 n-2 次故障的日期)	7302 = 16#1C86	202B/3	5FB9/B1	111
85/01/68	Md3	Date on fault n-3 (第 n-3 次故障的日期)	7303 = 16#1C87	202B/4	5FB9/B2	113
85/01/69	Md4	Date on fault n-4 (第 n-4 次故障的日期)	7304 = 16#1C88	202B/5	5FB9/B3	115
85/01/6A	Md5	Date on fault n-5 (第 n-5 次故障的日期)	7305 = 16#1C89	202B/6	5FB9/B4	117
85/01/6B	Md6	Date on fault n-6 (第 n-6 次故障的日期)	7306 = 16#1C8A	202B/7	5FB9/BE	119
85/01/6C	Md7	Date on fault n-7 (第 n-7 次故障的日期)	7307 = 16#1C8B	202B/8	5FB9/B6	121
85/01/6D	Md8	Date on fault n-8 (第 n-8 次故障的日期)	7308 = 16#1C8C	202B/9	5FB9/B7	123
85/01/6F	dM0	Time on last fault (最近一次故障的时间)	7310 = 16#1C8E	202B/B	5FB9/B8	107
85/01/70	dM1	Time on fault n-1 (第 n-1 次故障的时间)	7311 = 16#1C8F	202B/C	5FB9/B9	109
85/01/71	dM2	Time on fault n-2 (第 n-2 次故障的时间)	7312 = 16#1C90	202B/D	5FB9/BA	111
85/01/72	dM3	Time on fault n-3 (第 n-3 次故障的时间)	7313 = 16#1C91	202B/E	5FB9/BB	113
85/01/73	dM4	Time on fault n-4 (第 n-4 次故障的时间)	7314 = 16#1C92	202B/F	5FB9/BC	115
85/01/74	dM5	Time on fault n-5 (第 n-5 次故障的时间)	7315 = 16#1C93	202B/10	5FB9/BD	117
85/01/75	dM6	Time on fault n-6 (第 n-6 次故障的时间)	7316 = 16#1C94	202B/11	5FB9/B5	119
85/01/76	dM7	Time on fault n-7 (第 n-7 次故障的时间)	7317 = 16#1C95	202B/12	5FB9/BF	121
85/01/77	dM8	Time on fault n-8 (第 n-8 次故障的时间)	7318 = 16#1C96	202B/13	5FB9/C0	123

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
85/01/C0	dAY	Date (日期)	7391 = 16#1CDF	202B/5C	5FB9/CA	132
85/01/C1	tIME	Time (时间)	7392 = 16#1CE0	202B/5D	5FB9/CB	132
89/01/15	CNFS	[Config. Active] (配置有效)	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	86
89/01/15	CNFS	Active configuration (有效配置)	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	67
89/01/16	CnF1	[2 Configurations] (2 个配置)	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	251
89/01/17	CnF2	[3 Configurations] (3 个配置)	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	252
89/01/1A	CHM	[Multimotors] (多电机设置)	8025 = 16#1F59	2032/1A	5FBC/9E	251
8B/01/02	CHCF	[Profile] (配置文件)	8401 = 16#20D1	2036/2	5FBC/9F	193
8B/01/03	COP	[Copy channel 1 <--> 2] (复制通道 1 <--> 2)	8402 = 16#20D2	2036/3	5FBC/A0	195
8B/01/0C	rFC	[Ref. 2 switching] (给定 2 切换)	8411 = 16#20DB	2036/C	5FBC/A2	195
8B/01/0D	rCb	[Ref 1B switching] (给定 1B 切换)	8412 = 16#20DC	2036/D	5FBC/A3	198
8B/01/0E	Fr1	[Ref.1 channel] (给定 1 通道)	8413 = 16#20DD	2036/E	5FBC/A4	193
8B/01/0F	Fr2	[Ref.2 channel] (给定 2 通道)	8414 = 16#20DE	2036/F	5FBC/A5	195
8B/01/10	Fr1b	[Ref.1B channel] (给定 1B 通道)	8415 = 16#20DF	2036/10	5FBC/A6	198
8B/01/16	CCS	[Cmd switching] (命令切换)	8421 = 16#20D1	2036/16	5FBC/A7	194
8B/01/18	Cd1	[Cmd channel 1] (命令通道 1)	8423 = 16#20E7	2036/18	5FBC/A8	194
8B/01/19	Cd2	[Cmd channel 2] (命令通道 2)	8424 = 16#20E8	2036/19	5FBC/A9	194
8B/01/2A	CRC	Active reference channel (有效给定通道)	8441 = 16#20F9	2036/2A	5FB9/CE	85
8B/01/2B	CCC	Active command channel (有效的命令通道)	8442 = 16#20FA	2036/2B	5FB9/CF	86
8B/01/5C	SPM	[Ref. memo ass.] (给定记忆分配)	8491 = 16#212B	2036/5C	5FBC/AD	218
8B/01/67	LFR	Frequency reference (频率给定)	8502 = 16#2136	2037/3	5FB6/1C	77
8B/01/68	PISP	PID regulator reference (PID 调节器给定)	8503 = 16#2137	2037/4	5FB6/1D	78
8B/01/69	CMI	Extended control word (扩展控制字)	8504 = 16#2138	2037/5	5FB6/1E	76
8B/01/6A	LTR	Torque reference (力矩给定)	8505 = 16#2139	6071	6071	77
8C/01/06	FrHd	Speed reference before ramp (斜坡前的速度给定)	8605 = 16#219D	2038/6	5FB9/D6	89
8C/01/07	Errd	DSP402 fault code (DSP402 故障代码)	8606 = 16#219E	603F	5FB9/D7	99
8C/01/0C	SPAL	Acceleration speed delta (加速速度变化量)	8611 = 16#21A3	6048/1	6048/1	140
8C/01/0E	SPAt	Acceleration time delta (加速时间变化量)	8613 = 16#21A5	6048/2	6048/2	140
8C/01/0F	SPdL	Deceleration speed delta (减速速度变化量)	8614 = 16#21A6	6049/1	6049/1	140
8C/01/11	SPdt	Deceleration time delta (减速时间变化量)	8616 = 16#21A8	6049/2	6049/2	141
8C/01/2A	FrOd	Speed reference after ramp (斜坡后的速度给定)	8641 = 16#21C1	6043	5FB9/D8	89

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
8C/01/2B	SPFn	Speed setpoint factor numerator (速度 Setpoint 因数分子)	8642 = 16#21C2	604B/1	604B/1	141
8C/01/2C	SPFd	Speed setpoint factor denominator (速度 Setpoint 因数分母)	8643 = 16#21C3	604B/2	604B/2	142
8E/01/02	ACC	[Acceleration] (加速时间)	9001 = 16#2329	203C/2	5FBF/1E	201
8E/01/03	dEC	[Deceleration] (减速时间)	9002 = 16#232A	203C/3	5FBF/1F	201
8E/01/04	brA	[Dec ramp adapt.] (减速斜坡自适应)	9003 = 16#232B	203C/4	5FB3/CA	204
8E/01/05	rPt	[Ramp type] (斜坡类型)	9004 = 16#232C	203C/5	5FB3/CB	201
8E/01/06	tA1	[Begin Acc round] (加速始端圆滑系数)	9005 = 16#232D	203C/6	5FB3/CC	202
8E/01/07	tA2	[End Acc round] (加速末端圆滑系数)	9006 = 16#232E	203C/7	5FB3/CD	202
8E/01/08	tA3	[Begin Dec round] (减速始端圆滑系数)	9007 = 16#232F	203C/8	5FB3/CE	202
8E/01/09	tA4	[End Dec round] (减速末端圆滑系数)	9008 = 16#2330	203C/9	5FB3/CF	202
8E/01/0B	rPS	[Ramp switching] (斜坡切换)	9010 = 16#2332	203C/B	5FBC/B3	203
8E/01/0C	Frt	[Ramp 2 threshold] (斜坡 2 切换阀值)	9011 = 16#2333	203C/C	5FB3/D0	202
8E/01/0D	AC2	[Acceleration 2] (第二加速时间)	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	203
8E/01/0D	AC2	[Acceleration 2] (第二加速时间)	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	217
8E/01/0E	dE2	[Deceleration 2] (第二减速时间)	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	203
8E/01/0E	dE2	[Deceleration 2] (第二减速时间)	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	217
8E/01/15	Inr	[Ramp increment] (斜坡增量)	9020 = 16#233C	203C/15	5FBF/26	201
8E/01/16	FrO	Frequency reference after ramp (斜坡后的频率给定)	9021 = 16#233D	203C/16	5FB9/D9	89
8E/01/68	SPG	[Speed prop. gain] (速度环比例增益)	9103 = 16#238F	203D/4	5FB3/D1	145
8E/01/69	SIt	[Speed time integral] (速度环时间常数)	9104 = 16#2390	203D/5	5FBF/28	146
8E/01/6A	SFC	[K speed loop filter] (速度环滤波系数)	9105 = 16#2391	203D/6	5FBF/29	145
8F/01/02	CLI	[Current Limitation] (电流限幅)	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	146
8F/01/02	CLI	[Current Limitation] (电流限幅)	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	162
8F/01/03	LC2	[Current limit 2] (电流限幅选择)	9202 = 16#23F2	203E/3	5FBC/B5	243
8F/01/04	CL2	[I Limit. 2 value] (电流限幅 2)	9203 = 16#23F3	203E/4	5FBF/2B	243
8F/01/0B	tLA	[AI torque limit. activ.] (激活 AI 转矩限幅功能)	9210 = 16#23FA	203E/B	5FBC/B6	241
8F/01/0C	tLIM	[Motoring torque lim] (电动状态转矩限幅)	9211 = 16#23FB	203E/C	5FBF/2C	241
8F/01/0D	tLIG	[Gen. torque lim] (发电状态转矩限幅)	9212 = 16#23FC	203E/D	5FBF/2D	241
8F/01/0E	tLC	[Analog limit. act.] (激活模拟输入限幅)	9213 = 16#23FD	203E/E	5FBC/B7	242
8F/01/0F	tAA	[Torque ref. assign.] (转矩给定分配)	9214 = 16#23FE	203E/F	5FBC/B8	242
8F/01/15	tSS	[Trq/spd switching] (力矩 / 速度切换)	9220 = 16#2404	203E/15	5FBC/B9	238

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
8F/01/16	tr1	[Torque ref. channel] (力矩给定通道)	9221 = 16#2405	203E/16	5FBC/BA	238
8F/01/17	tSd	[Torque ref. sign] (转矩给定符号分配)	9222 = 16#2406	203E/17	5FBC/BB	239
8F/01/18	dbn	[Negative deadband] (负静带)	9223 = 16#2407	203E/18	5FBF/2E	240
8F/01/19	dbP	[Positive deadband] (正静带)	9224 = 16#2408	203E/19	5FBF/2F	240
8F/01/1A	trt	[Torque ratio] (转矩系数)	9225 = 16#2409	203E/1A	5FBF/30	239
8F/01/1B	trP	[Torque ramp time] (转矩斜坡时间)	9226 = 16#240A	203E/1B	5FBF/31	239
8F/01/1C	tSt	[Torque control stop] (转矩管理停车类型)	9227 = 16#240B	203E/1C	5FBC/BC	239
8F/01/1D	tOb	[Torq. ctrl fault mgt] (力矩控制故障管理)	9228 = 16#240C	203E/1D	5FBC/BD	240
8F/01/1E	rtO	[Torque R. time out] (力矩给定超时)	9229 = 16#240D	203E/1E	5FBF/32	240
8F/01/1F	SPt	[Spin time] (磁通保持时间)	9230 = 16#240E	203E/1F	5FBF/33	240
8F/01/20	trr	Torque reference before ramp (斜坡前的力矩给定)	9231 = 16#240F	203E/20	5FB9/DB	90
8F/01/21	trO	Torque reference after ramp (斜坡后的力矩给定)	9232 = 16#2410	203E/21	5FB9/DC	90
8F/01/29	SSb	[Trq/I limit. stop] (转矩 / 电流超限管理)	9240 =16#2418	203E/29	5FBC/BE	277
8F/01/2A	StO	[Trq/I limit. time out] (转矩 / 电流超限延时)	9241 =16#2419	203E/2A	5FBF/34	277
8F/01/3D	Int	[Torque unit] (力矩单位)	9260 = 16#242C	203E/3D	5FBF/35	238
91/01/03	FrS	[Rated motor freq.] (电机额定频率)	9602 = 16#2582	2042/3	5FB3/D4	149
91/01/04	nCr	[Rated mot. current] (电机额定电流)	9603 = 16#2583	2042/4	5FB3/D5	148
91/01/05	nSP	[Nom motor speed] (电机额定速度)	9604 = 16#2584	2042/5	5FB3/D6	149
91/01/06	nSL	[Nominal motor slip] (电机额定滑差)	9605 = 16#2585	2042/6	5FB9/DD	157
91/01/08	Ctt	[Motor control type] (电机控制类型)	9607 = 16#2587	2042/8	5FC2/06	150
91/01/09	tUn	[Auto-tuning] (自整定)	9608 = 16#2588	2042/9	5FB3/D7	149
91/01/0A	tUS	[Auto tuning status] (自整定状态)	9609 = 16#2589	2042/A	5FC2/08	150
91/01/0B	tUL	[Auto-tune assign.] (自整定分配)	9610 = 16#258A	2042/B	5FBC/EF	253
91/01/0C	OPL	[Output Phase Loss] (输出缺相)	9611 = 16#258B	2042/C	5FB3/D8	266
91/01/0D	tHt	[Motor protect. type] (热保护类型)	9612 = 16#258C	2042/D	5FB3/D9	264
91/01/0E	nPr	[Rated motor power] (电机额定功率)	9613 = 16#258D	2042/E	5FC2/0A	148
91/01/10	AUt	[Automatic autotune] (自整定)	9615 = 16#258F	2042/10	5FC2/0B	149
91/01/13	PPn	[Pr] (极对数 (p))	9618 = 16#2592	2042/13	5FB3/DA	158
91/01/18	UFr	[IR compensation] (IR 补偿)	9623 = 16#2597	2042/18	5FC2/0E	156
91/01/1A	SLP	[Slip compensation] (滑差补偿)	9625 = 16#2599	2042/1A	5FB3/DC	156
91/01/1F	tHr	Motor thermal state (电机热状态)	9630 = 16#259E	2042/1F	5FB9/DE	92

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
91/01/29	rSM	Asynchronous motor cold state stator resistance (异步电机冷态定子电阻)	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	94
91/01/29	rSM	[Stator R measured] (冷态定子电阻 (R1r))	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	157
91/01/2B	rSA	[R1w] (冷态定子电阻 (R1w))	9642 = 16#25AA	2042/2B	5FC2/11	158
91/01/33	IdM	Magnetizing current (励磁电流)	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	93
91/01/33	IdM	[Idr] (励磁电流)	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	157
91/01/35	IdA	[Idw] (Im 额定励磁电流 (A))	9652 = 16#25B4	2042/35	5FC2/15	158
91/01/3D	LFM	Leakage inductance (漏电感)	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	94
91/01/3D	LFM	[Lfr] (漏电感)	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	157
91/01/3F	LFA	[Lfw] (Ls 漏电感 (uH))	9662 = 16#25BE	2042/3F	5FC2/19	158
91/01/42	trM	Rotor time constant (转子时间常数)	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	94
91/01/42	trM	[T2r] (转子时间常数)	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	157
91/01/44	trA	[T2w] (转子时间常数 (T2w))	9667 = 16#25C3	2042/44	5FC2/1C	158
91/01/47	nCrS	[Nominal I sync.] (同步电机额定电流)	9670 = 16#25C6	2042/47	5FC2/1E	154
91/01/48	nSPS	[Nom motor spdsync] (同步电机额定速度)	9671 = 16#25C7	2042/48	5FC2/1F	154
91/01/49	PPnS	[Pole pairs] (同步电机极对数)	9672 = 16#25C8	2042/49	5FC2/20	154
91/01/4A	PHS	[Syn. EMF constant] (同步电机电动势)	9673 = 16#25C9	2042/4A	5FC2/21	154
91/01/4B	LdS	[Autotune L d-axis] (定子 d 轴电感)	9674 = 16#25CA	2042/4B	5FC2/22	154
91/01/4C	LqS	[Autotune L q-axis] (定子 q 轴电感)	9675 = 16#25CB	2042/4C	5FC2/23	155
91/01/50	FrSS	[Nominal freq sync.] (同步电机额定频率)	9679 = 16#25CF	2042/50	5FC2/24	159
91/01/51	rSMS	Synchronous motor cold state stator resistance (同步电机冷态定子电阻)	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	94
91/01/51	rSMS	[R1rS] (同步电机冷态定子电阻)	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	159
91/01/53	rSAS	[Cust. stator R syn] (同步电机定子电阻)	9682 = 16#25D2	2042/53	5FC2/26	155
93/01/02	bLC	[Brake assignment] (制动分配)	10001 = 16#2711	2046/2	5FBC/F1	221
93/01/04	bEn	[Brake engage freq] (刹车闭合频率)	10003 = 16#2713	2046/4	5FBF/36	222
93/01/05	brt	[Brake Release time] (刹车释放动作时间)	10004 = 16#2714	2046/5	5FB3/DD	222
93/01/06	bEt	[Brake engage time] (刹车闭合动作时间)	10005 = 16#2715	2046/6	5FB3/DE	223
93/01/07	Ibr	[Brake release I FW] (刹车释放电流 (正向))	10006 = 16#2716	2046/7	5FB3/DF	222
93/01/08	bIP	[Brake impulse] (刹车脉冲)	10007 = 16#2717	2046/8	5FB3/E0	221
93/01/09	bSt	[Movement type] (运动类型)	10008 = 16#2718	2046/9	5FBF/3B	221
93/01/0A	bCI	[Brake contact] (制动接触器)	10009 = 16#2719	2046/A	5FBC/F2	221

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
93/01/0B	tbE	[Brake engage delay] (刹车抱紧时间)	10010 = 16#271A	2046/B	5FBF/3C	223
93/01/0C	Ird	[Brake release I Rev] (刹车释放电流 (反转))	10011 = 16#271B	2046/C	5FBF/3D	222
93/01/0D	bIr	[Brake release freq] (刹车释放频率)	10012 = 16#271C	2046/D	5FB3/E1	222
93/01/0E	JdC	[Jump at reversal] (变转向频率跳变值)	10013 = 16#271D	2046/E	5FBF/3F	223
93/01/10	brr	[Current ramp time] (电流斜坡时间)	10015 = 16#271F	2046/10	5FBF/40	225
93/01/15	bEd	[Engage at reversal] (反转时制动)	10020 = 16#2724	2046/15	5FBF/41	223
93/01/17	ttr	[Time to restart] (再起动等待时间)	10022 = 16#2726	2046/17	5FBF/42	224
93/01/33 (位 0)	brH0	[BRH b0]	10050 = 16# 2742 (位 0)	2046/33 (位 0)	5FBC/F3 (位 0)	224
93/01/33 (位 1)	brH1	[BRH b1]	10050 = 16# 2742 (位 1)	2046/33 (位 1)	5FBC/F3 (位 1)	224
93/01/33 (位 2)	brH2	[BRH b2]	10050 = 16# 2742 (位 2)	2046/33 (位 2)	5FBC/F3 (位 2)	224
93/01/33 (位 3)	brH3	[BRH b3]	10050 = 16# 2742 (位 3)	2046/33 (位 3)	5FBC/F3 (位 3)	224
93/01/33 (位 4)	brH4	[BRH b4]	10050 = 16# 2742 (位 4)	2046/33 (位 4)	5FBC/F3 (位 4)	225
93/01/47	PES	[Weight sensor ass.] (称重传感器分配)	10070 = 16#2756	2046/47	5FBC/F4	226
93/01/48	LP1	[Point 1 X] (点 1X)	10071 = 16#2757	2046/48	5FBC/F5	226
93/01/49	CP1	[Point 1Y] (点 1Y)	10072 = 16#2758	2046/49	5FBC/F6	226
93/01/4A	LP2	[Point 2 X] (点 2X)	10073 = 16#2759	2046/4A	5FBC/F7	226
93/01/4B	CP2	[Point 2Y] (点 2Y)	10074 = 16#275A	2046/4B	5FBC/F8	227
93/01/4C	IbrA	[Ibr 4-20 mA loss] (mA 信号缺失时的 ibr)	10075 = 16#275B	2046/4C	5FBC/F9	227
93/01/D2	CLI	[Current Limitation] (电流限幅)	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	243
94/01/06	PSt	[Stop Key priority] (STOP 键优先)	64002 = 16#FA02	2262/3	5FBD/88	193
95/01/02	AdC	[Auto DC injection] (自动直流注入)	10401 = 16#28A1	204A/2	5FB3/E2	208
95/01/03	tdC1	[Auto DC inj. time 1] (自动直流注入时间 1)	10402 = 16#28A2	204A/3	5FBF/44	208
95/01/04	SdC1	[Auto DC inj. level 1] (自动直流注入电流 1)	10403 = 16#28A3	204A/4	5FBF/45	208
95/01/04	SdC1	[Auto DC inj. level 1] (自动直流注入电流 1)	10403 = 16#28A3	204A/4	5FBF/45	223
95/01/05	tdC2	[Auto DC inj. time 2] (自动直流注入时间 2)	10404 = 16#28A4	204A/5	5FBF/46	208
95/01/06	SdC2	[Auto DC inj. level 2] (自动直流注入电流 2)	10405 = 16#28A5	204A/6	5FBF/47	208
98/01/02	Ctd	[Current threshold] (电机电流阀值)	11001 = 16#2AF9	2050/2	5FB3/E3	146
98/01/03	ttd	[Motor therm. level] (电机热阀值)	11002 = 16#2AFA	2050/3	5FB3/E4	264
98/01/03	ttd	[Motor therm. level] (电机热阀值)	11002 = 16#2AFA	2050 / 3	5FB3/E4	268

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
98/01/04	Ftd	[Freq. threshold] (电机频率阈值)	11003 = 16#2AFB	2050/4	5FB3/E5	147
98/01/05	F2d	[Freq. threshold 2] (频率阈值 2)	11004 = 16#2AFC	2050/5	5FB3/E6	147
98/01/07	ttd2	[Motor2 therm. level] (电机热阀值 2)	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	264
98/01/07	ttd2	[Motor2 therm. level] (电机热阀值 2)	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	268
98/01/08	ttd3	[Motor3 therm. level] (电机热阀值 3)	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	268
98/01/08	ttd3	[Motor3 therm. level] (电机热阀值 3)	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	264
98/01/0A	tHA	[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	267
98/01/0A	tHA	[Drv therm. state al] (变频器过热报警阀)	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	268
98/01/16	SAt	[Thermal alarm stop] (热保护停车推迟)	11021 = 16#2B0D	2050/16	5FB3/E7	268
98/01/66	tCC	[2/3 wire control] (2/3 线控制)	11101 = 16#2B5D	2051/2	5FB3/E8	166
98/01/67	tCt	[2 wire type] (2 线控制)	11102 = 16#2B5E	2051/3	5FB3/E9	166
98/01/6A	rrS	[Reverse assign.](反转)	11105 = 16#2B61	2051/6	5FBC/FE	166
98/01/6F	JOG	[JOG] (寸动)	11110 = 16#2B66	2051/B	5FBC/FF	209
98/01/70	JGF	[Jog frequency] (寸动频率)	11111 = 16#2B67	2051/C	5FBF/50	209
98/01/71	JGT	[Jog delay] (寸动延迟)	11112 = 16#2B68	2051/D	5FB3/EA	209
99/01/02	Stt	[Stop type] (停车类型)	11201 = 16#2BC1	2052/2	5FB3/EB	205
99/01/03	nSt	[Freewheel stop ass.] (自由停车分配)	11202 = 16#2BC2	2052/3	5FBD/02	205
99/01/04	dCI	[DC injection assign.] (直流注入分配)	11203 = 16#2BC3	2052/4	5FBD/03	206
99/01/05	FSt	[Fast stop assign.] (快速停车分配)	11204 = 16#2BC4	2052/5	5FBD/04	205
99/01/0B	IdC	[DC inject. level 1] (直流注入电流 1)	11210 = 16#2BCA	2052/B	5FB3/EC	206
99/01/0B	IdC	[DC inject. level 1] (直流注入电流 1)	11210 = 16#2BCA	2052/B	5FB3/EC	281
99/01/0C	tdC	[DC injection time 2] (直流注入时间 2)	11211 = 16#2BCB	2052/C	5FBF/53	207
99/01/0C	tdC	[DC injection time 2] (直流注入时间 2)	11211 = 16#2BCB	2052/C	5FBF/53	281
99/01/0D	IdC2	[DC inject. level 2] (直流注入电流 2)	11212 = 16#2BCC	2052/D	5FBF/54	207
99/01/0D	IdC2	[DC inject. level 2] (直流注入电流 2)	11212 = 16#2BCC	2052/D	5FBF/54	281
99/01/0E	tdI	[DC injection time 1] (直流注入时间 1)	11213 = 16#2BCD	2052/E	5FBF/55	206
99/01/0E	tdI	[DC injection time 1] (直流注入时间 1)	11213 = 16#2BCD	2052/E	5FBF/55	281
99/01/1F	dCF	[Ramp divider] (斜坡除数)	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	280
99/01/1F	dCF	[Ramp divider] (斜坡除数)	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	206
99/01/CC	Fnb	Fault counter (故障计数器)	7393 = 16#1CE1	202B/5E	5FB9/CC	104
9A/01/02	PS2	[2 preset speeds] (二个预置速度)	11401 = 16#2C89	2054/2	5FBD/06	210

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
9A/01/04	PS8	[8 preset speeds] (八个预置速度)	11403 = 16#2C8B	2054/4	5FBD/08	211
9A/01/05	PS16	[16 preset speeds] (十六个预置速度)	11404 = 16#2C8C	2054/5	5FBD/09	211
9A/01/08	dCC0	Command channel active on last fault (最近一次故障时有效的命令通道)	64300 = 16#FB2C	2265/1	5FBA/08	106
9A/01/09	dCC1	Active command channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的命令通道)	64301 = 16#FB2D	2265/2	5FBA/09	109
9A/01/0A	dCC2	Active command channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的命令通道)	64302 = 16#FB2E	2265/3	5FBA/0A	111
9A/01/0B	dCC3	Active command channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的命令通道)	64303 = 16#FB2F	2265/4	5FBA/0B	113
9A/01/0B	SP2	[Preset speed 2] (预置速度 2)	11410 = 16#2C92	2054/B	5FB3/F0	211
9A/01/0C	dCC4	Active command channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的命令通道)	64304 = 16#FB30	2265/5	5FBA/0C	115
9A/01/0C	SP3	[Preset speed 3] (预置速度 3)	11411 = 16#2C93	2054/C	5FB3/F1	212
9A/01/0D	dCC5	Active command channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的命令通道)	64305 = 16#FB31	2265/6	5FBA/0D	117
9A/01/0D	SP4	[Preset speed 4] (预置速度 4)	11412 = 16#2C94	2054/D	5FB3/F2	212
9A/01/0E	dCC6	Active command channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的命令通道)	64306 = 16#FB32	2265/7	5FBA/0E	119
9A/01/0E	SP5	[Preset speed 5] (预置速度 5)	11413 = 16#2C95	2054/E	5FB3/F3	212
9A/01/0F	dCC7	Active command channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的命令通道)	64307 = 16#FB33	2265/8	5FBA/0F	121
9A/01/0F	SP6	[Preset speed 6] (预置速度 6)	11414 = 16#2C96	2054/F	5FB3/F4	212
9A/01/10	dCC8	Active command channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的命令通道)	64308 = 16#FB34	2265/9	5FBA/10	123
9A/01/10	SP7	[Preset speed 7] (预置速度 7)	11415 = 16#2C97	2054/10	5FB3/F5	212
9A/01/11	drC0	Reference channel active on last fault (最近一次故障时有效的给定通道)	64310 = 16#FB36	2265/B	5FBA/11	106
9A/01/11	SP8	[Preset speed 8] (预置速度 8)	11416 = 16#2C98	2054/11	5FB3/F6	213
9A/01/12	drC1	Active reference channel on fault n-1 (第 n-1 次故障时有效的给定通道)	64311 = 16#FB37	2265/C	5FBA/12	109
9A/01/12	SP9	[Preset speed 9] (预置速度 9)	11417 = 16#2C99	2054/12	5FBF/5F	213
9A/01/13	drC2	Active reference channel on fault n-2 (第 n-2 次故障时有效的给定通道)	64312 = 16#FB38	2265/D	5FBA/13	111
9A/01/13	SP10	[Preset speed 10] (预置速度 10)	11418 = 16#2C9A	2054/13	5FBF/60	213
9A/01/14	drC3	Active reference channel on fault n-3 (第 n-3 次故障时有效的给定通道)	64313 = 16#FB39	2265/E	5FBA/14	113
9A/01/14	SP11	[Preset speed 11] (预置速度 11)	11419 = 16#2C9B	2054/14	5FBF/61	213
9A/01/15	drC4	Active reference channel on fault n-4 (第 n-4 次故障时有效的给定通道)	64314 = 16#FB3A	2265/F	5FBA/15	115

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
9A/01/15	SP12	[Preset speed 12] (预置速度 12)	11420 = 16#2C9C	2054/15	5FBF/62	213
9A/01/16	drC5	Active reference channel on fault n-5 (第 n-5 次故障时有效的给定通道)	64315 = 16#FB3B	2265/10	5FBA/16	117
9A/01/16	SP13	[Preset speed 13] (预置速度 13)	11421 = 16#2C9D	2054/16	9F/01/63	214
9A/01/17	drC6	Active reference channel on fault n-6 (第 n-6 次故障时有效的给定通道)	64316 = 16#FB3C	2265/11	5FBA/17	119
9A/01/17	SP14	[Preset speed 14] (预置速度 14)	11422 = 16#2C9E	2054/17	5FBF/64	214
9A/01/18	drC7	Active reference channel on fault n-7 (第 n-7 次故障时有效的给定通道)	64317 = 16#FB3D	2265/12	5FBA/18	121
9A/01/18	SP15	[Preset speed 15] (预置速度 15)	11423 = 16#2C9F	2054/18	5FBF/65	214
9A/01/19	drC8	Active reference channel on fault n-8 (第 n-8 次故障时有效的给定通道)	64318 = 16#FB3E	2265/13	5FBA/19	123
9A/01/19	SP16	[Preset speed 16] (预置速度 16)	11424 = 16#2CA0	2054/19	5FBF/66	214
9A/01/66	USP	[+ speed assignment] (加速设置)	11501 = 16#2CED	2055/2	5FBD/0A	215
9A/01/67	dSP	[-Speed assignment] (减速分配)	11502 = 16#2CEE	2055/3	5FBD/0B	215
9A/01/68	Str	[Reference saved] (加减速给定保存到)	11503 =16#2CEF	2055/4	5FBD/0C	215
9A/01/6A	SrP	[+/-Speed limitation] (加减速限幅)	11505 = 16#2CF1	2055/6	5FB3/F7	216
9A/01/7A	dSI	[-Speed assignment] (减速分配)	11521 = 16#2D01	2055/16	5FBD/0F	216
9B/01/02	LAF	[Stop FW limit sw.] (正向停车限位)	11601 = 16#2D51	2056/2	5FBD/10	220
9B/01/03	LAr	[Stop RV limit sw.] (反向停车限位)	11602 = 16#2D52	2056/3	5FBD/11	220
9B/01/04	LAS	[Stop type] (停车类型)	11603 = 16#2D53	2056/4	5FBD/12	220
9B/01/66	tLS	[Low speed time out] (低速运行超时)	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	146
9B/01/66	tLS	[Low speed time out] (低速运行超时)	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	235
9C/01/02	SA2	[Summing ref. 2] (加给定 2)	11801 = 16#2E19	2058/2	5FBD/13	199
9C/01/03	SA3	[Summing ref. 3] (加给定 3)	11802 = 16#2E1A	2058/3	5FBD/14	199
9C/01/0C	dA2	[Subtract ref. 2] (减给定 2)	11811 = 16#2E23	2058/C	5FBD/15	199
9C/01/0D	dA3	[Subtract ref. 3] (减给定 3)	11812 = 16#2E24	2058/D	5FBD/16	199
9C/01/16	MA2	[Multiplier ref. 2] (乘给定 2)	11821 = 16#2E2D	2058/16	5FBD/17	200
9C/01/17	MA3	[Multiplier ref. 3] (乘给定 3)	11822 = 16#2E2E	2058/17	5FBD/18	200
9C/01/20	MFr	Multiplying coefficient (倍增系数)	11831 = 16#2E37	2058/20	5FB6/3E	78
9C/01/66	PIF	[PID feedback ass.] (PID 反馈分配)	11901 = 16#2E7D	2059/2	5FBD/19	230
9C/01/69	PIF1	[Min PID feedback] (PID 反馈最小值)	11904 = 16#2E80	2059/5	5FBF/6A	230
9C/01/6A	PIF2	[Max PID feedback] (PID 反馈最大值)	11905 = 16#2E81	2059/6	5FBF/6B	230
9C/01/6B	PIP1	[Min PID reference] (PID 给定最小值)	11906 = 16#2E82	2059/7	5FBF/6C	231
9C/01/6C	PIP2	[Max PID reference] (PID 给定最大值)	11907 = 16#2E83	2059/8	5FBF/6D	231

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
9C/01/6D	PII	[Act. internal PID ref.] (选择内部 PID 给定)	11908 = 16#2E84	2059/9	5FBD/1A	231
9C/01/6E	Pr2	[2 preset PID ref.] (二个预置 PID 给定)	11909 = 16#2E85	2059/A	5FBD/1B	236
9C/01/6F	Pr4	[4 preset PID ref.] (四个预置 PID 给定)	11910 = 16#2E86	2059/B	5FBD/1C	236
9C/01/79	RPI	[Internal PID ref.] (内部 PID 给定)	11920 = 16#2E90	2059/15	5FBF/6E	231
9C/01/7A	rP2	[Preset ref. PID 2] (预置给定 PID 2)	11921 = 16#2E91	2059/16	5FBF/6F	237
9C/01/7B	rP3	[Preset ref. PID 3] (预置给定 PID 3)	11922 = 16#2E92	2059/17	5FBF/70	237
9C/01/7C	rP4	[Preset ref. PID 4] (预置给定 PID 4)	11923 = 16#2E93	2059/18	9F/01/71	237
9C/01/8D	PIC	[PID correct. reverse] (PID 误差求反)	11940 = 16#2EA4	2059/29	5FB3/F9	232
9C/01/8E	RPG	[PID prop. gain] (PID 比例增益)	11941 = 16#2EA5	2059/2A	5FB3/FA	231
9C/01/8F	rIG	[PID integral gain] (PID 积分增益)	11942 = 16#2EA6	2059/2B	5FB3/FB	232
9C/01/90	rdG	[PID derivative gain] (PID 微分增益)	11943 = 16#2EA7	2059/2C	5FB3/FC	232
9C/01/91	PIS	[PID integral reset] (PID 积分重置)	11944 = 16#2EA8	2059/2D	5FBD/1E	234
9C/01/97	FPI	[Speed ref. assign.] (速度给定分配)	11950 = 16#2EAE	2059/33	5FBD/1F	234
9C/01/98	PSr	[Speed input %] (预测速度给定系数)	11951 = 16#2EAF	2059/34	5FB3/FD	234
9C/01/99	POL	[Min PID output] (PID 输出最小值)	11952 = 16#2EB0	2059/35	5FBF/76	232
9C/01/9A	POH	[Max PID output] (PID 输出最大值)	11953 = 16#2EB1	2059/36	5FBF/77	233
9C/01/9A	SCS	Save configuration (保存配置)	8001 = 16#1F41	2032/2	5FBC/9A	69
9C/01/9B	FCS	Restore configuration (恢复配置)	8002 = 16#1F42	2032/3	5FBC/9B	69
9C/01/9B	PIM	[Manual reference] (手动给定)	11954 = 16#2EB2	2059/37	5FBD/20	235
9C/01/9C	CHA1	Assignment for 2 sets (针对 2 组的定义)	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	70
9C/01/9C	CNF1	Assignment for 2 configurations (针对 2 个配置的定义)	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	67
9C/01/9D	CHA2	Assignment for 3 sets (针对 3 组的定义)	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	70
9C/01/9D	CNF2	Assignment for 3 configurations (针对 3 个配置的定义)	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	67
9C/01/A1	rSL	[PID wake up thresh.] (PID 唤醒误差阀值)	11960 = 16#2DB5	2059/3D	5FBD/21	235
9C/01/A2	PAL	[Min fbk alarm] (反馈超下限报警)	11961 = 16#2EB9	2059/3E	5FB3/FE	233
9C/01/A3	PAH	[Max fbk alarm] (反馈超上限报警)	11962 = 16#2EBA	2059/3F	5FB3/FF	233
9C/01/A4	PEr	[PID error Alarm] (PID 误差报警)	11963 = 16#2EBB	2059/40	5FB4/01	233
9C/01/AB	PAU	[Auto/Manual assign.] (自动 / 手动分配)	11970 = 16#2EC2	2059/47	5FBD/22	235
9C/01/B5	rPE	PID regulator discrepancy (PID 调节器偏差)	11980 = 16#2ECC	2059/51	5FB9/E5	91
9C/01/B6	rPF	PID regulator feedback reference (PID 调节器反馈给定)	11981 = 16#2ECD	2059/52	5FB9/E6	91
9C/01/B7	rPC	PID reference after ramp (斜坡后的 PID 给定)	11982 = 16#2ECE	2059/53	5FB9/E7	91

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
9C/01/B8	rPO	PID regulator limit output reference (PID 调节器限值输出给定)	11983 = 16#2ECF	2059/54	5FB9/E8	91
9C/01/B9	PrP	[PID ramp] (PID 斜坡)	11984 = 16#2ED0	2059/55	5FBF/7B	232
9D/01/07	PS4	[4 preset speeds] (四个预置速度)	11402 = 16#2C8A	2054/3	5FBD/07	210
9D/01/0E	USI	[+ speed assignment] (加速分配)	11520 = 16#2D00	2055/15	5FBD/0E	216
9D/01/66	EnA	[ENA system] (ENA 系统)	12101 = 16#2F45	205B/2	5FBD/23	161
9D/01/67	AUS	ENA average speed (ENA 平均速度)	12102 = 16#2F46	205B/3	5FB9/EA	88
9D/01/68	GPE	[ENA prop.gain] (ENA 比例增益)	12103 = 16#2F47	205B/4	5FBF/7C	161
9D/01/69	GIE	[ENA integral gain] (ENA 积分增益)	12104 = 16#2F48	205B/5	5FBF/7D	161
9D/01/6A	rAP	[Reduction ratio] (ENA 变速箱减速比)	12105 = 16#2F49	205B/6	5FBF/7E	161
9E/01/02	trC	[Yarn control] (摆频控制分配)	12201 = 16#2FA9	205C/2	5FBD/24	254
9E/01/03	trH	[Traverse high] (摆频上限频率)	12202 = 16#2FAA	205C/3	5FBF/7F	254
9E/01/04	trL	[Traverse Low] (摆频下限频率)	12203 = 16#2FAB	205C/4	5FBF/80	254
9E/01/05	qSH	[Quick step High] (上限突跳频率)	12204 = 16#2FAC	205C/5	5FBF/81	254
9E/01/06	qSL	[Quick step Low] (下限突跳频率)	12205 = 16#2FAD	205C/6	5FBF/82	254
9E/01/07	tUP	[Traverse ctrl. accel.] (摆频控制加速时间)	12206 = 16#2FAE	205C/7	5FBF/83	255
9E/01/08	tdn	[Traverse ctrl. decel] (摆频控制减速时间)	12207 = 16#2FAF	205C/8	5FBF/84	255
9E/01/09	tbO	[Reel time] (卷绕时间)	12208 = 16#2FAB	205C/9	5FBF/85	255
9E/01/0A	EbOt	Current bobbin time (当前卷绕时间)	12209 = 16#2FB1	205C/A	5FB9/EB	93
9E/01/0B	rtr	[Init. traverse ctrl] (摆频控制复位)	12210 = 16#2FB2	205C/B	5FBD/25	257
9E/01/0C	dtF	[Decrease ref. speed] (摆频基频减小量)	12211 = 16#2FB3	205C/C	5FBF/86	256
9E/01/0D	SnC	[Counter wobble] (反相摆频同步)	12212 = 16#2FB4	205C/D	5FBD/26	256
9E/01/0E	EbO	[End reel] (卷绕结束)	12213 = 16#2FB5	205C/E	5FBD/27	255
9E/01/0F	tSY	[Sync. wobble] (反相摆频同步输出)	12214 = 16#2FB6	205C/F	5FBD/28	256
9E/01/66	HSO	[High speed hoisting] (高速提升)	12301 = 16#300D	205D/2	5FBD/29	228
9E/01/67	CLO	[High speed I Limit] (高速电流限幅)	12302 = 16#300E	205D/3	5FBF/87	229
9E/01/68	COF	[Motor speed coeff.] (电机速度系数 (上升))	12303 = 16#300F	205D/4	5FBF/88	228
9E/01/69	COr	[Gen. speed coeff] (电机速度系数 (下降))	12304 = 16#3010	205D/5	5FBF/89	228
9E/01/6A	OSP	[Measurement spd] (负载测算速度)	12305 = 16#3011	205D/6	5FBF/8A	228
9E/01/6B	SCL	[I Limit. frequency] (电流限幅阀值频率)	12306 = 16#3012	205D/7	5FBF/8B	229
9E/01/6C	tOS	[Load measuring tm.] (负载测算时间)	12307 = 16#3013	205D/8	5FBF/8C	228
9F/01/02	U0	[U0]	12401 = 16#3071	205E/2	5FBD/2A	150

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
9F/01/04	U1	[U1]	12403 = 16#3073	205E/4	5FBD/2B	151
9F/01/05	F1	[F1]	12404 = 16#3074	205E/5	5FBD/2C	151
9F/01/06	U2	[U2]	12405 = 16#3075	205E/6	5FBD/2D	151
9F/01/07	F2	[F2]	12406 = 16#3076	205E/7	5FBD/2E	151
9F/01/08	U3	[U3]	12407 = 16#3077	205E/8	5FBD/2F	151
9F/01/09	F3	[F3]	12408 = 16#3078	205E/9	5FBD/30	152
9F/01/0A	U4	[U4]	12409 = 16#3079	205E/9	5FBD/31	152
9F/01/0B	F4	[F4]	12410 = 16#307A	205E/B	5FBD/32	152
9F/01/0C	U5	[U5]	12411 = 16#307B	205E/C	5FBD/33	152
9F/01/0D	F5	[F5]	12412 = 16#307C	205E/D	5FBD/34	152
9F/01/66	SAF	[Stop FW limit sw.] (正转停止限位)	12501 = 16#30D5	205F/2	5FBD/35	247
9F/01/67	SAr	[Stop RV limit sw.] (反转停止限位)	12502 = 16#30D6	205F/3	5FBD/36	247
9F/01/68	dAF	[Slowdown forward] (正转减速限位开关)	12503 = 16#30D7	205F/4	5FBD/37	248
9F/01/69	dAr	[Slowdown reverse] (反转减速限位开关)	12504 = 16#30D8	205F/5	5FBD/38	248
9F/01/6A	dSF	[Deceleration type] (限位减速自适应)	12505 = 16#30D9	205F/6	5FBD/39	249
9F/01/6B	PAS	[Stop type] (停车类型)	12506 = 16#30DA	205F/7	5FBD/3A	249
9F/01/6C	CLS	[Disable limit sw.] (限位开关无效)	12507 = 16#30DB	205F/8	5FBD/3B	248
A0/01/02	SUL	[Motor surge limit.] (电机电压波动限幅)	12601 = 16#3139	2060/2	5FBD/3C	162
A0/01/03	SOP	[Volt surge limit. opt] (瞬态过压限幅优化)	12602 = 16#313A	2060/3	5FBD/3D	163
A0/01/66	nMA1	Communication scanner, address of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的地址)	12701 = 16#319D	2061/2	5FBD/3E	129
A0/01/67	nMA2	Communication scanner, address of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的地址)	12702 = 16#319E	2061/3	5FBD/3F	129
A0/01/68	nMA3	Communication scanner, address of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的地址)	12703 = 16#319F	2061/4	5FBD/40	129
A0/01/69	nMA4	Communication scanner, address of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的地址)	12704 = 16#31A0	2061/5	5FBD/41	129
A0/01/6A	nMA5	Communication scanner, address of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的地址)	12705 = 16#31A1	2061/6	5FBD/42	130
A0/01/6B	nMA6	Communication scanner, address of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的地址)	12706 = 16#31A2	2061/7	5FBD/43	130
A0/01/6C	nMA7	Communication scanner, address of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的地址)	12707 = 16#31A3	2061/8	5FBD/44	130
A0/01/6D	nMA8	Communication scanner, address of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的地址)	12708 = 16#31A4	2061/9	5FBD/45	130

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
A0/01/7A	nCA1	Communication scanner, address of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的地址)	12721 = 16#31B1	2061/16	5FBD/46	128
A0/01/7B	nCA2	Communication scanner, address of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的地址)	12722 = 16#31B2	2061/17	5FBD/47	128
A0/01/7C	nCA3	Communication scanner, address of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的地址)	12723 = 16#31B3	2061/18	5FBD/48	128
A0/01/7D	nCA4	Communication scanner, address of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的地址)	12724 = 16#31B4	2061/19	5FBD/49	128
A0/01/7E	nCA5	Communication scanner, address of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的地址)	12725 = 16#31B5	2061/1A	5FBD/4A	128
A0/01/7F	nCA6	Communication scanner, address of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的地址)	12726 = 16#31B6	2061/1B	5FBD/4B	129
A0/01/80	nCA7	Communication scanner, address of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的地址)	12727 = 16#31B7	2061/1C	5FBD/4C	129
A0/01/81	nCA8	Communication scanner, address of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的地址)	12728 = 16#31B8	2061/1D	5FBD/4D	129
A0/01/8E	nM1	Communication scanner, value of read word 1 (通信扫描器，读操作字 1 的值)	12741 = 16#31C5	2061/2A	5FB6/43	127
A0/01/8F	nM2	Communication scanner, value of read word 2 (通信扫描器，读操作字 2 的值)	12742 = 16#31C6	2061/2B	5FB6/44	127
A0/01/90	nM3	Communication scanner, value of read word 3 (通信扫描器，读操作字 3 的值)	12743 = 16#31C7	2061/2C	5FB6/45	127
A0/01/91	nM4	Communication scanner, value of read word 4 (通信扫描器，读操作字 4 的值)	12744 = 16#31C8	2061/2D	5FB6/46	127
A0/01/92	nM5	Communication scanner, value of read word 5 (通信扫描器，读操作字 5 的值)	12745 = 16#31C9	2061/2E	5FB6/47	127
A0/01/93	nM6	Communication scanner, value of read word 6 (通信扫描器，读操作字 6 的值)	12746 = 16#31CA	2061/2F	5FB6/48	127
A0/01/94	nM7	Communication scanner, value of read word 7 (通信扫描器，读操作字 7 的值)	12747 = 16#31CB	2061/30	5FB6/49	128
A0/01/95	nM8	Communication scanner, value of read word 8 (通信扫描器，读操作字 8 的值)	12748 = 16#31CC	2061/31	5FB6/4A	128
A0/01/A2	nC1	Communication scanner, value of write word 1 (通信扫描器，写操作字 1 的值)	12761 = 16#31D9	2061/3E	5FB6/4B	126
A0/01/A3	nC2	Communication scanner, value of write word 2 (通信扫描器，写操作字 2 的值)	12762 = 16#31DA	2061/3F	5FB6/4C	126
A0/01/A4	nC3	Communication scanner, value of write word 3 (通信扫描器，写操作字 3 的值)	12763 = 16#31DB	2061/40	5FB6/4D	126
A0/01/A5	nC4	Communication scanner, value of write word 4 (通信扫描器，写操作字 4 的值)	12764 = 16#31DC	2061/41	5FB6/4E	126
A0/01/A6	nC5	Communication scanner, value of write word 5 (通信扫描器，写操作字 5 的值)	12765 = 16#31DD	2061/42	5FB6/4F	126

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
A0/01/A7	nC6	Communication scanner, value of write word 6 (通信扫描器，写操作字 6 的值)	12766 = 16#31DE	2061/43	5FB6/50	126
A0/01/A8	nC7	Communication scanner, value of write word 7 (通信扫描器，写操作字 7 的值)	12767 = 16#31DF	2061/44	5FB6/51	126
A0/01/A9	nC8	Communication scanner, value of write word 8 (通信扫描器，写操作字 8 的值)	12768 = 16#31E0	2061/45	5FB6/52	127
A1/01/65	CFPS	Active parameter set (有效参数组)	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	86
A1/01/65	CFPS	Active parameter set (有效参数组)	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	70
A1/01/66	VAL	Load parameter set command (加载参数组命令)	12901 = 16#3265	2063/02	5FB9/ED	73
A1/01/67	CHA1	[2 Parameter sets] (2 个参数组)	12902 = 16#3266	2063/3	5FBD/54	250
A1/01/68	CHA2	[3 Parameter sets] (3 个参数组)	12903 = 16#3267	2063/4	5FBD/55	250
A2/01/66	dbS	[Time to motor run] (电机运行延时)	13101 = 16#332D	2065/2	5FB4/02	245
A2/01/67	dAS	[Time to open cont.] (接触器分断延时)	13102 = 16#332E	2065/3	5FB4/03	246
A2/01/68	rCA	[Output contact. fdbk] (输出接触器反馈)	13103 = 16#332F	2065/4	5FBD/56	245
A2/01/69	OCC	[Out. contactor ass.] (输出接触器分配)	13104 = 16#3330	2065/5	5FBD/57	245
A3/01/02	PtC1	[PTC1 probe] (PTC1 传感器)	13201 = 16#3391	2066/2	5FBF/CB	260
A3/01/03	PtC2	[PTC2 probe] (PTC2 传感器)	13202 = 16#3392	2066/3	5FBF/CC	260
A3/01/04	PtCL	[LI6 = PTC probe] (LI6 = PTC 传感器)	13203 = 16#3396	2066/4	5FBF/CD	260
A3/01/66	PGA	[Reference type] (给定类型)	13301 = 16#33F5	2067/2	5FBD/58	177
A3/01/67	PIL	[RP min value] (RP 最小值)	13302 = 16#33F6	2067/3	5FBD/59	176
A3/01/68	PFr	[RP max value] (RP 最大值)	13303 = 16#33F7	2067/4	5FBD/5A	176
A3/01/69	PFI	[RP filter] (RP 滤波器)	13304 = 16#33F8	2067/5	5FBD/5B	176
A3/01/6F	EIL	[Freq. min value] (频率最小值)	13310 = 16#33FE	2067/B	5FBD/5C	178
A3/01/70	EFr	[Freq. max value] (频率最大值)	13311 = 16#33FF	2067/C	5FBD/5D	178
A3/01/71	EFI	[Freq. signal filter] (频率信号滤波器)	13312 = 16#3400	2067/D	5FBD/5E	178
A4/01/02	PHr	[Output Ph rotation] (改变输出相序)	13401 = 16#3459	2068/2	5FBD/5F	150
A4/01/66	FN1	[F1 key assignment] (F1 键定义)	13501 = 16#34BD	2069/2	5FBD/60	196
A4/01/67	FN2	[F2 key assignment] (F2 键定义)	13502 = 16#34BE	2069/3	5FBD/61	196
A4/01/68	FN3	[F3 key assignment] (F3 键定义)	13503 = 16#34BF	2069/4	5FBD/62	196
A4/01/69	FN4	[F4 key assignment] (F4 键定义)	13504 = 16#34C0	2069/5	5FBD/63	197
A4/01/82	bMP	[HMI cmd.] (HMI 命令)	13529 = 16#34D9	2069/1E	5FBD/6C	197
A5/01/02	LES	[Drive lock] (变频器锁定)	13601 = 16#3521	206A/2	5FBD/6D	244
A5/01/03	LLC	[Line contactor ass.] (输入接触器设置)	13602 = 16#3522	206A/3	5FBD/6E	244

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
A5/01/04	LCt	[Mains V. time out] (输入电压超时检测)	13603 = 16#3523	206A/4	5FBD/6F	244
A6/01/02	UrES	[Evacuation Input V.] (电网电压)	13801 =16#35E9	206C/2	5FBD/70	270
A6/01/03	USL	[Undervoltage level] (欠压故障电压)	13802 =16#35EA	206C/3	5FBD/71	270
A6/01/04	USb	[UnderV. fault mgt] (欠压管理)	13803 =16#35EB	206C/4	5FBD/72	270
A6/01/05	USt	[Undervolt. time out] (欠压故障延时)	13804 =16#35EC	206C/5	5FBD/73	270
A6/01/0C	UPL	[Prevention level] (欠压保护电压)	13811 =16#35F3	206C/C	5FBD/74	271
A6/01/0D	tbS	[DC bus maintain tm] (母线电压维持时间)	13812 =16#35F4	206C/D	5FBF/CE	271
A6/01/0E	tSM	[UnderV. restart tm] (欠压重起动延时)	13813 =16#35F5	206C/E	5FBF/CF	271
A6/01/0F	StM	[Max stop time] (最大停车时间)	13814 =16#35EC	206C/F	5FBF/D0	271
A6/01/20	rFt	[Evacuation assign.] (撤离功能分配)	13831 = 16#3607	206C/20	5FBD/76	258
A6/01/21	rSU	[Evacuation Input V.] (撤离电压)	13832 = 16#3608	206C/21	5FBD/77	258
A6/01/22	rSP	[Evacuation freq.] (撤离频率)	13833 = 16#3609	206C/22	5FB4/04	258
A6/01/2A	dCO	[Precharge cont. ass.] (预充电控制定义)	13841 = 16#3611	206C/2A	5FBD/78	259
A6/01/66	FLI	[Fluxing assignment] (预磁分配)	13901 = 16#364D	206D/2	5FBD/79	219
A6/01/67	FLU	[Motor fluxing] (电机预磁设置)	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	146
A6/01/67	FLU	[Motor fluxing] (电机预磁设置)	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	219
A7/01/02	PPI	[Pairing password] (配对密码)	14001 = 16#36B1	206E/2	5FBD/7A	279
A7/01/66	Ubr	[Braking level] (制动单元释能阀值)	14101 = 16#3715	206F/2	5FBF/D4	164
A7/01/67	bbA	[Braking balance] (制动平衡)	14102 = 16#3716	206F/3	5FBD/7B	164
A7/01/70	brO	[DB res. protection] (制动电阻器保护)	14111 =16#371F	206F/C	5FBD/7C	278
A7/01/71	brP	[DB Resistor Power] (制动电阻器功率)	14112 =16#3720	206F/D	5FBD/7D	278
A7/01/72	brU	[DB Resistor value] (制动电阻阻值)	14113 =16#3721	206F/E	5FBD/7E	278
A7/01/73	tHb	DBR thermal state (DBR 热状态)	14114 = 16#3722	206F/F	5FBD/7F	92
A8/01/02	UC2	[Vector Control 2pt] (矢量控制 2 点功能)	14201 = 16#3779	2070/2	5FBD/80	153
A8/01/03	UCP	[V. constant power] (恒功率最大电压)	14202 = 16#377A	2070/3	5FBD/81	153
A8/01/04	FCP	[Freq. Const Power] (恒功率最大频率)	14203 = 16#377B	2070/4	5FBD/82	153
A8/01/66	LbA	[Load sharing] (负载平衡)	14301 = 16#37DD	2071/2	5FBD/83	164
A8/01/67	LbC	[Load correction] (负载修正)	14302 = 16#37DE	2071/3	5FBF/D5	164
A8/01/68	LbC1	[Correction min spd] (负载修正 – 频率下限)	14303 = 16#37DF	2071/4	5FBF/D6	165
A8/01/69	LbC2	[Correction max spd] (负载修正 – 频率上限)	14304 = 16#37E0	2071/5	5FBF/D7	165
A8/01/6A	LbC3	[Torque offset] (转矩偏置)	14305 = 16#37E1	2071/6	5FBF/D8	165

参数 DeviceNet 地址索引

DeviceNet 路径	代码	名称	逻辑地址	CANopen 索引号	INTERBUS 索引号	页码
A8/01/6B	LbF	[Sharing filter] (负载分配滤波器)	14306 = 16#37E2	2071/7	5FBF/D9	165
B7/01/01	CMd	Control word (控制字)	8601 = 16#2199	6040	6040	74